

2016年度 SIP-adus 施策概要

施策名	平成28年度「戦略的イノベーション創造プログラム(自動走行システム):交通事故低減詳細効果見積もりのためのシミュレーション技術の開発及び実証」
担当組織	一般財団法人 日本自動車研究所
研究代表者名	安達 章人 内田 信行 北島 創 大田 裕之
プロジェクトの目標、背景	
世界で最も安全な道路交通社会を実現するために、自動走行システムの早期の実用化・普及促進が期待されている。本事業では、そのシステムによる事故低減効果を定量的に示すことができる交通環境再現型シミュレーション技術の開発を行い、上記目標の達成に貢献する。	
プロジェクトの概要	
本年度は、いくつかの事故シーンと運転支援システムを追加実装し、定量的な事故低減効果が試算できることを確認した。また、交通参加者モデルの妥当性検証、民間活用に向けた開発の方向性の議論を行った。	
(1)シミュレーションの機能評価 歩行者横断シーンにおける被害軽減ブレーキシステム、また、車線逸脱シーンにおける車線逸脱警報システムなどの機能を実装・評価し、定量的な事故低減効果が試算できることを確認した。	
(2)事故低減効果の妥当性検証 昨年度定義した妥当性検証に必要な5ステップにおいて、本年度は、その中の第1ステップである「交通参加者のモデル」について、ドライバーと歩行者モデルの妥当性を確認した。	
(3)民間活用に向けて 開発したシミュレーションが民間で活用され、自動走行システムの実用化・普及促進に貢献できるように、OEMの期待をヒヤリングし、開発の方向性や織り込み機能を明確にした。	
今後の課題	
・事故場面を組み合わせる交通環境再現型に発展させるための構築手法とその開発ステップを明確にする必要がある。 ・シミュレーションを行うモデル地域(都市、地方など)を選定し、その結果から全国規模の事故低減効果を推定する手法を構築する必要がある。	