

「科学技術イノベーション総合戦略 2016」に新たに盛り込むべき視点(案)

～ 高度道路交通システム関連 ～

1. 基本的認識

- ・ 自動走行システムの実現に取り組むにあたっての大きな目的の一つは交通社会の地球的課題解決、とりわけ交通事故死者低減である。
- ・ 自動車交通の世界は、ヒトと車と環境の3つで構成されている。自動走行システムの実現には、これらのインタフェースの議論と標準化の取り組みが必要。
- ・ クルマ社会の一大変革期にあたり、過去 130 年の歴史が作り上げた自動車交通に関する「適度な世界標準化」を組み込み、競争と協調によるイノベーションで自動走行システムを実現する。

2. 重点的に取り組むべき課題

1) 自動走行システムの開発の更なる推進

(1) 重点5課題への集中的な取組

- ・ 高度な自動走行システムに必要な、高精度地図と ITS 先読み情報からなるダイナミックマップの開発
- ・ 準自動走行システムに必要な HMI の検討、開発のほか、完全自動走行システムにおける HMI の必要性、在り方の検討
- ・ 通信を活用した ITS システムやダイナミックマップを安全に実用化していくための情報セキュリティの確保
- ・ 歩行者事故低減、交通制約者支援等に向けたパーソナルナビ、歩車間・歩路間システムの高度化
- ・ 2020年東京オリンピック・パラリンピックに向けた次世代都市交通システム(ART)の開発の推進

(2) 大規模実証実験の推進

- ・ 研究開発の統合化および実用化に向けた技術・制度面での具体的課題の早期抽出のため、2017 年度から開始される大規模実証実験(公道実験)を産学官で連携して推進
- ・ 同実証実験に海外メーカー等の参加も促すことにより国際連携の先導等に資するとともに、一般市民の社会受容性の醸成にも寄与

## 2) “「超スマート社会」の実現(Society 5.0)”に向けた取組

- ・ 様々なセンサー等によって収集されるデータを地図基盤上に統合化するための共通プラットフォームとして活用
- ・ 本格的な「サイバーフィジカルシステム」の実現に向けた中核的な取組
- ・ ダイナミックマップなど自動走行関連データの利活用に係る他分野との連携

## 3) SIP と各省庁取組の緊密な連携による効果的な推進

- ・ 自動走行システムの社会実装に向け、自動走行システムを支える関連技術・システムの開発や応用実装技術の開発・実証を推進