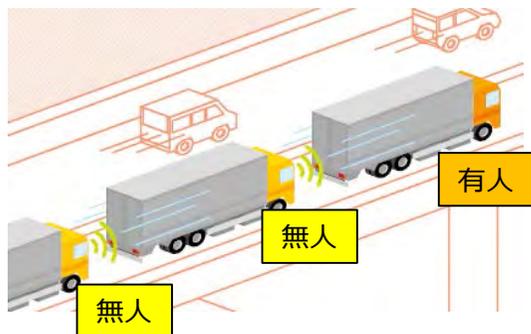


# ① 将来像の共有と協調領域の特定

## B) 隊列走行

2017年度からテストコースにおける実証を開始

**将来像**：夜間高速道路において、後続車両無人の3台以上のトラックの隊列走行が実現。



必要な取組を網羅的に提示

### 必要な取組(例)

- 電子連結技術(ブレーキを含む)の開発
- 社会受容性醸成(後続車両有人の2台から実証開始)等

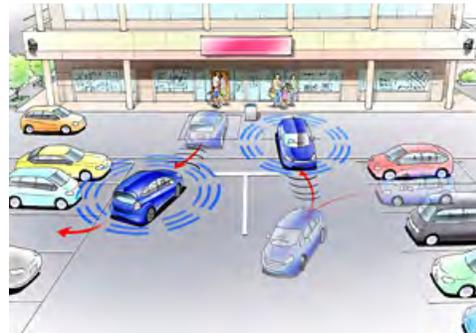
### 関係者

トラックメーカ、サプライヤ、トラック物流事業者、大学・研究機関、関係省庁等

## C) 自動バレーパーキング

2017年度から現場における実証を開始  
2020年頃から商業運行開始

**将来像**：(歩行者等のいない)専用駐車場における自動バレーパーキングが実現。



(本田技研工業株式会社 HPより)

### 必要な取組(例)

- 関係者間の合意形成
- ・車両/駐車場/管制センターの役割分担(標準化)
- ・導入見通し等

### 関係者

自動車メーカ、サプライヤ、駐車場事業者、大学・研究機関、関係省庁等

## D) ラストワンマイル自動走行

2016年度中に現場を決定  
2017年度からテストコースにおける実証を開始

**将来像**：専用空間化された最寄駅等と最終目的地の「ラストワンマイル」を結ぶ新しい移動サービスが実現。



### 必要な取組(例)

- 導入する専用区間の選定
- 整備や運営負担を最小化するシステムの確立等

### 関係者

メーカ、サプライヤ、自治体、大学・研究機関、関係省庁等

⇒スマートモビリティシステム研究開発・実証事業(18.8億円、2016～2018年度、国交省自動車局と共同実施)を活用し、関係者で構成する推進体制を立ち上げて必要な取組を開始。70