



戦略的イノベーション創造プログラム

S I P 自動走行システム

～ SIP-adus 進捗報告 ～

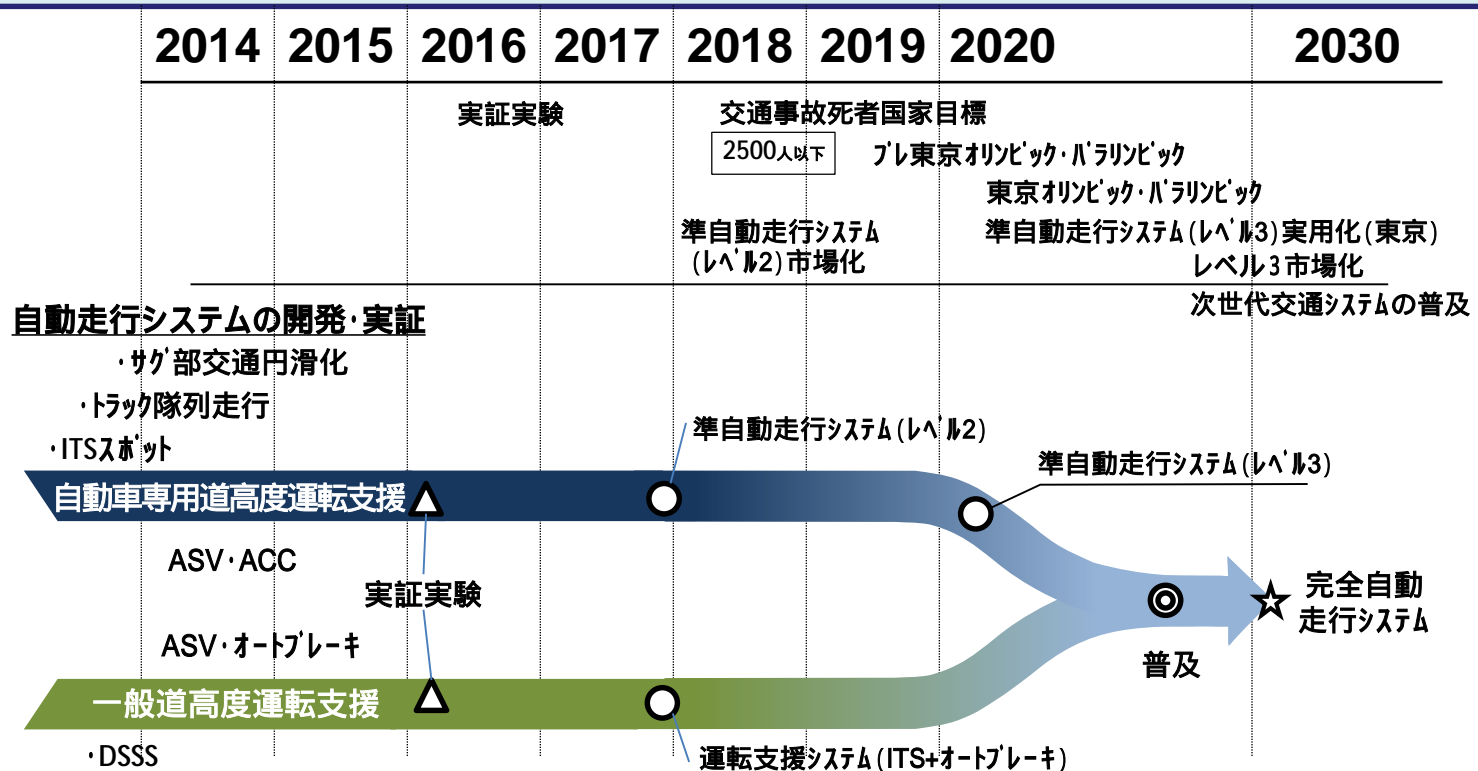
平成27年9月17日

サブ・プログラムディレクター

葛巻 清吾

目標・出口戦略

1. 交通事故低減等 国家目標の達成 : 国家目標達成の為の国家基盤構築
2. 自動走行システムの実現と普及 : 一気通貫の研究開発と国際連携同時進行による実用化推進
3. 次世代公共交通システムの実用化 : 東京オリンピック・パラリンピックを一里塚として、東京都と連携し開発



自動走行システムに必要な技術

クルマ;自動走行システム



センサー



人工知能



アクチュエーター

HMI

人との協調

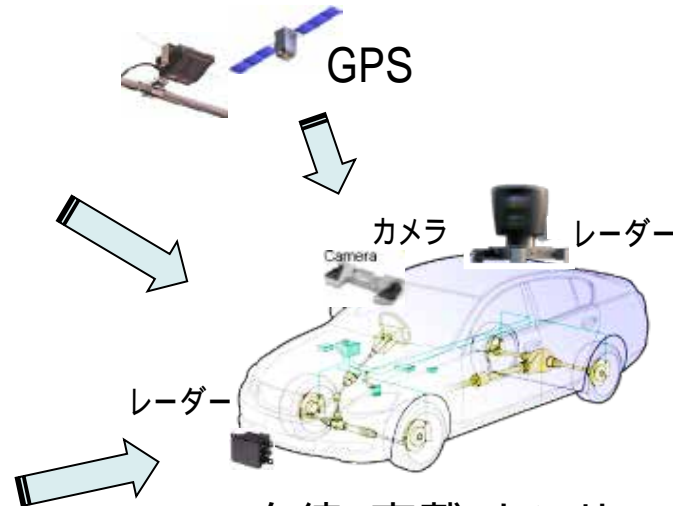
HSI :Human Machine Interface



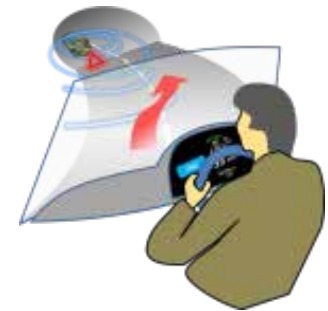
高精細なデジタル地図



ITS先読み情報



自律(車載)センサー



安全・円滑を確保する
インターフェース

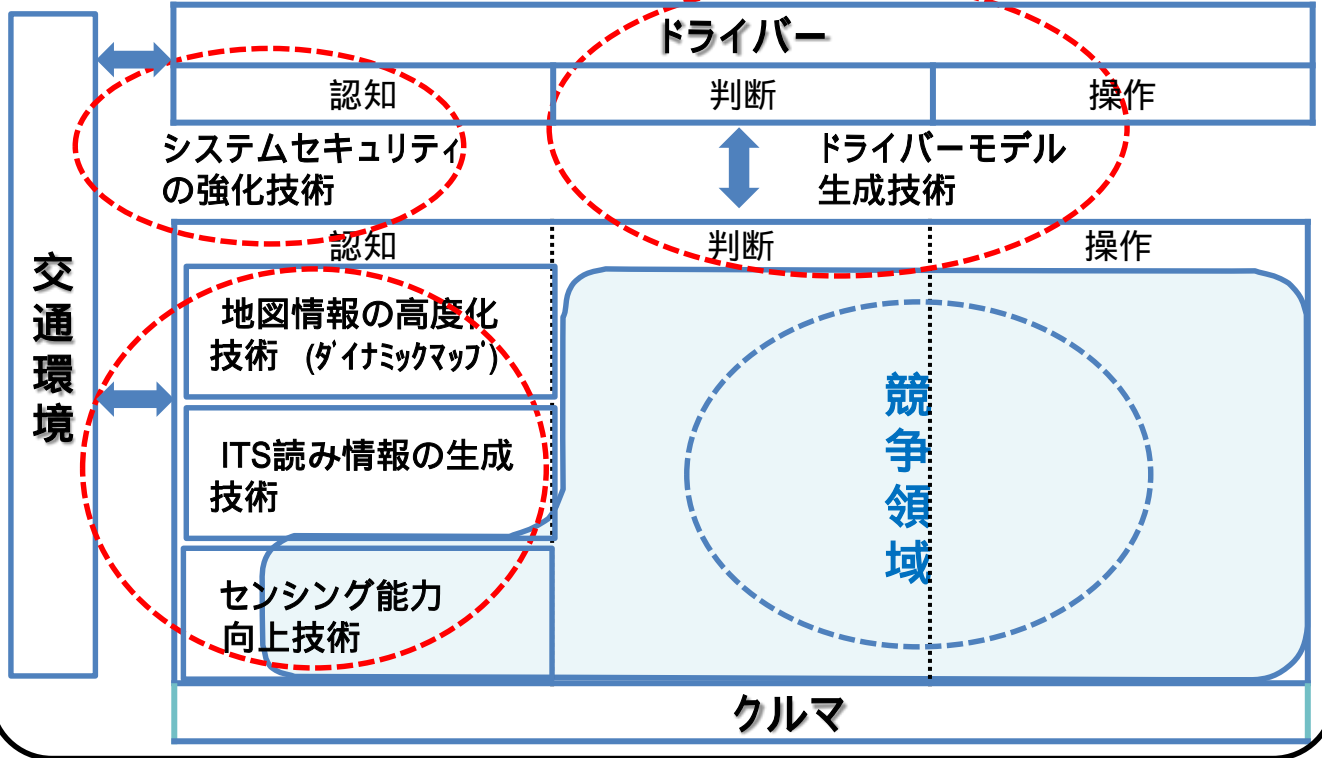
基盤技術

セキュリティ、シミュレーション、データベース etc.

SIP-adus研究開発領域

[] 自動走行システムの開発・検証

道路交通システム



[] 国際連携の構築

- 国際的に開かれた研究開発環境の整備と標準化推進
- 自動走行システムの社会受容性の醸成
- 国際パッケージ輸出体制

- 地域マネジメントの高度化
- 次世代公共道路交通システムの開発
- アクセシビリティの改善と普及

[] 次世代都市交通への展開

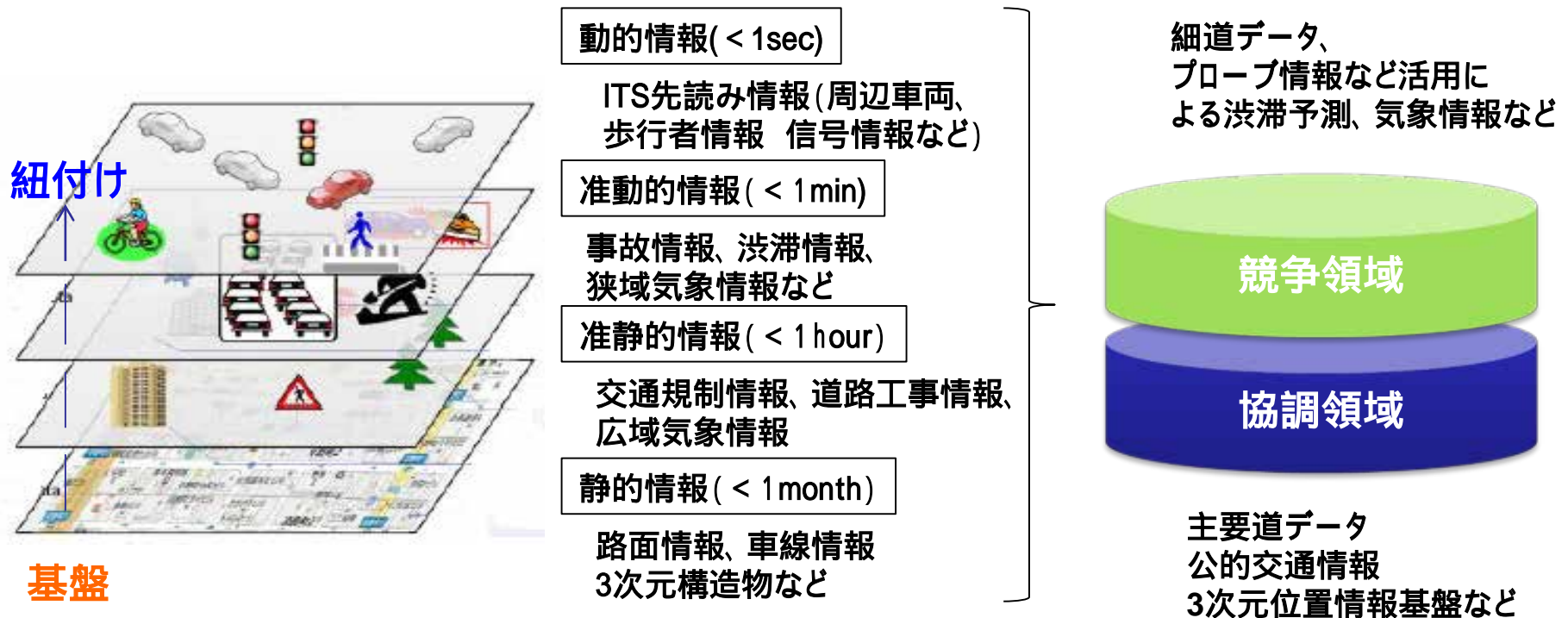
協調領域 (SIPの取組み領域)

- 死者低減効果見積もり手法 & 国家共有データベース
- マイクロ・マクロデータ解析とシミュレーション技術
- 地域交通CO₂排出量可視化技術

[] 交通事故死者削減・渋滞低減のための基盤技術の整備

ダイナミックマップの構築

「自動走行システムの自己位置推定、走行経路特定のための高精度地図」のみでなく
「すべての車両のための高度道路交通情報データベース(デジタルインフラ)」として活用

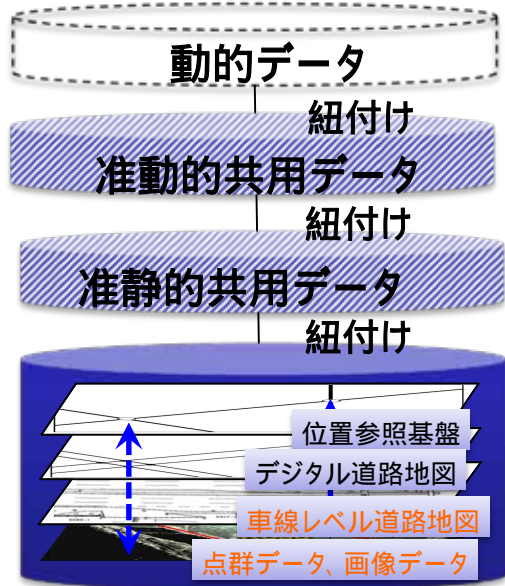


データ構造化; 標準フォーマット

- データ形式の変換と一元化
- 網羅性、鮮度の確保

H26年度成果：静的高精度地図の試作

地図の構造化 / 基盤データの整備



H26年度



静的高精度地図の試作検証

・お台場地区のレーンレベル地図の試作



MMS*搭載車

*Mobile Mapping System



基盤的地図情報の生成

