

自動運転(システムとサービスの拡張) 研究開発計画工程表

研究開発項目	2018年度計画	2019年度計画	2020年度計画	2021年度計画	2022年度計画	出口戦略	製品化
<p>[] 自動運転システムの開発・検証(実証実験)</p>							
<p>A) 臨海地区(一般道)</p>							
A-1.オーナーカー 公道実証エリア基盤整備 信号情報利用	インフラ機器開発と 実証環境準備	オリパラ 自動運転実証	オリパラ	レガシー化・商品化に向けた自動運転実証		オーナーカー (一般道レベル2以上) 運転支援の高度化	
	TRL4	TRL4	TRL6	TRL5	TRL8		
A-2.次世代型公共交通 1) 公共バス	車両開発					都市公共交通システム 少人数輸送サービス 事業化(一般道)	
2) 少人数輸送 サービス	インフラ協調他 実証環境整備						
	TRL4				TRL7		
<p>B) 高速道(都市間高速)</p>							
B-1.オーナーカー 合流支援等	長期実交通流実態調査と インフラ実験機の設置証実験					オーナーカー (高速道路レベル4) (2025年目途)	2025年目途
	TRL4		TRL5		TRL7		
B-2.物流サービス			SIP物流と連携し内容を検討			トラック (高速道路レベル4) (2025年目途)	2025年以降
<p>C) 地方等(場所は今後決定)</p>							
C-1.地方公共交通	長期実証実験	システム改善	制度改正	移動サービスレベル4事業化 (他地域への展開)		移動サービス レベル4事業化 (2020~)	2020年以降
	TRL5	TRL5	TRL8	TRL8			
<p>民間からの拠出(人材、物資、資金等)は、研究開発費等の総額(SIP予算と民間からの拠出との合計)の1/3以上を目指す。(5ヶ年全体)</p>							
<p>TRLは計画策定時の期待値であり、今後の研究に応じて変更がありうる。</p>							

自動運転(システムとサービスの拡張) 研究開発計画工程表

研究開発項目	2018年度計画	2019年度計画	2020年度計画	2021年度計画	2022年度計画	出口戦略	製品化
<p>[] 自動運転実用化に向けた基盤技術開発</p>							
仮想空間での安全性評価環境の構築	企画構想	センサー評価法 ドライバーモデル	オリパラ 自動運転実証	環境構築			
	TRL3		TRL6		TRL7		
効率的なデータ収集・分析・配信技術の開発	企画構想	新たな通信技術(V2X技術等を含む)の活用 地図更新・ランドマーク 渋滞情報・障害物情報の車両制御への活用技術 民間の車両プローブ情報等のデータ収集・分析・配信技術					
	TRL3		TRL5		TRL7		
ソフトウェア更新等に対応したセキュリティ技術の開発	企画構想						
	TRL3		TRL5		TRL7		
自動運転の高度化に則したHMIの要件化	企画構想						
	TRL3		TRL5		TRL7		

その他
 国際連携活動
 社会受容性醸成活動
 移動制約者支援研究

TRLは計画策定時の期待値であり、今後の研究に応じて変更がありうる。