

# 「今後さらに取り組むべき課題について」

～ 新産業戦略協議会（高度道路交通システム）での議論より～

平成 29 年 3 月 22 日

新産業戦略協議会

副座長 葛巻 清吾

高度な「自動走行システム」の実現に向けた研究開発につき、平成29年度からの大規模実証実験等の取組を通じ、さらに加速化。

また、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となるダイナミックマップなど、自動走行関連データの利活用を積極的に促進。

## 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。高年齢者が運転する車による悲惨な交  
通事故の多発等の社会問題への対策が急務。
- 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。
- 研究開発の推進に関しては、「戦略的イノベーション創造プログラム」(SIP)が、広く  
産学官の関係者がともに集い、関係各省庁が共同参画する、いわば我が国における自  
動走行システム研究開発の核ともいえるべき役割を担っている。

# 今後さらに取り組むべき課題について

## 2.重点的に取り組むべき課題

### 1 協調領域に位置付けられる要素技術や実用化技術の開発、**事業化・標準化の推進**

#### 重点5 課題への集中的な取組

- ü 高度な自動走行システムに必要なダイナミックマップの開発、管理、配信技術の確立
- ü 準自動走行システムに必要なHMI、ドライバモニタの開発のほか、自動走行システムにおけるHMIの在り方の検討、ガイドラインの作成
- ü 通信を活用したITSやダイナミックマップを安全に実用化していくため、車両システム等のセキュリティの確保及び評価環境の構築
- ü 歩行者事故低減、交通制約者支援等に向けた高度な歩車間・歩路間システムの開発
- ü 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

#### 大規模実証実験の推進

- ü 研究開発の加速・統合化及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9月頃から開始。自動車専用道路や一般道、既存のテストコース等の一部を用いて所要の技術検証等を実施**
- ü 同実証実験に**国内外のメーカーや関係機関、メディア等も促し、我が国における自動走行研究、技術開発全体の活性化を図る。**標準化に向けた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

# 今後さらに取り組むべき課題について

## 2.重点的に取り組むべき課題（続き）

- I “「超スマート社会」の実現（Society 5.0）」に向けた取組
  - ü 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
  - ü 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
  - ü **ダイナミックマップ、プローブ情報などの各種データを多くの利用者が活用するためのサービスプラットフォームの形成促進など、実用化、利活用拡大等に向けた研究開発と、AI等基礎研究の連携強化を推進する。**
  
- I SIPと各省庁取組の緊密な連携による効果的な推進
  - ü **自動走行システムの早期の社会実装に向け、公共交通、物流等でのニーズ、事業性、地域実態等に応じた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**