

①将来像の共有と協調領域の特定

A) 一般車両による自動走行(レベル2,3)

将来像

- 早ければ2018年までには、**まずは高速道路**において、ドライバーの責任の下、加減速や車線変更等の**自動走行(レベル2)が実現**。
- 2030年までには、ドライバーの運転責任を前提としない、セカンドタスクを許容する自動走行(レベル3)が実現する可能性。

取組方針

- 将来像の実現に向けて重要な8つの協調領域を設定。
i 地図、ii 通信、iii 社会受容性、iv 人間工学、v 機能安全等、vi セキュリティ、vii 認識技術、viii 判断技術

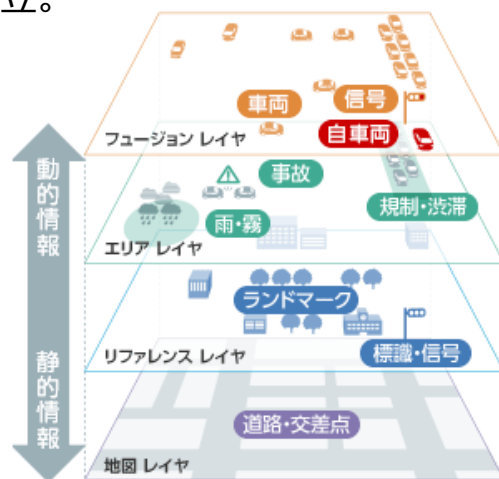
i 地図：高精度地図による自車位置推定が不可欠だが、整備等に莫大コストを要するため、協調が重要。

協調のポイント

- 用途(自車位置の推定や信号情報の取得等)や仕様(精度等)に関する認識の共有。
- ビジネスモデル(事業の担い手、基盤となる地図の整備、更新方法、将来のデータプラットフォームとしての可能性の追求等)の確立。

海外動向

- ドイツの自動車メーカー3社(ダイムラー、BMW、アウディ)は、平成27年8月、自動走行用地図事業のNokiaからの買収(28億ユーロ)を発表。



(本田技研工業株式会社 HPより)

地図関連サービス(自動走行用地図の他、自車位置周辺の安全情報の提供)



プローブ情報(車両位置や路面状況等) ※将来、地図の更新にも活用

⇒ビジネスモデルの検討を加速。
⇒2017年度より実証事業を開始(内閣府SIP)。