

平成28年度 全体評価

研究開発計画概要；到達目標



① 2020年までにハイエンドな準自動走行システム（レベル2）の実用化

② Next Stepに向けた機能拡張性要件・優先順位の明確化及び実用化の目処づけ

大規模実証実験を梃子にデジタルインフラの整備等を加速させ実現していく

SIPの研究開発領域

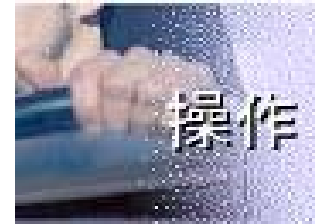
クルマ



地図、通信、センサー



制御・人工知能



油圧、電動モーター

HMI※



Human
Machine
Interface

人との協調

自動走行システム
には高度な
・自己位置推定
・周辺環境認知
が重要

ダイナミックマップ



高精細なデジタル地図



通信で得られる情報



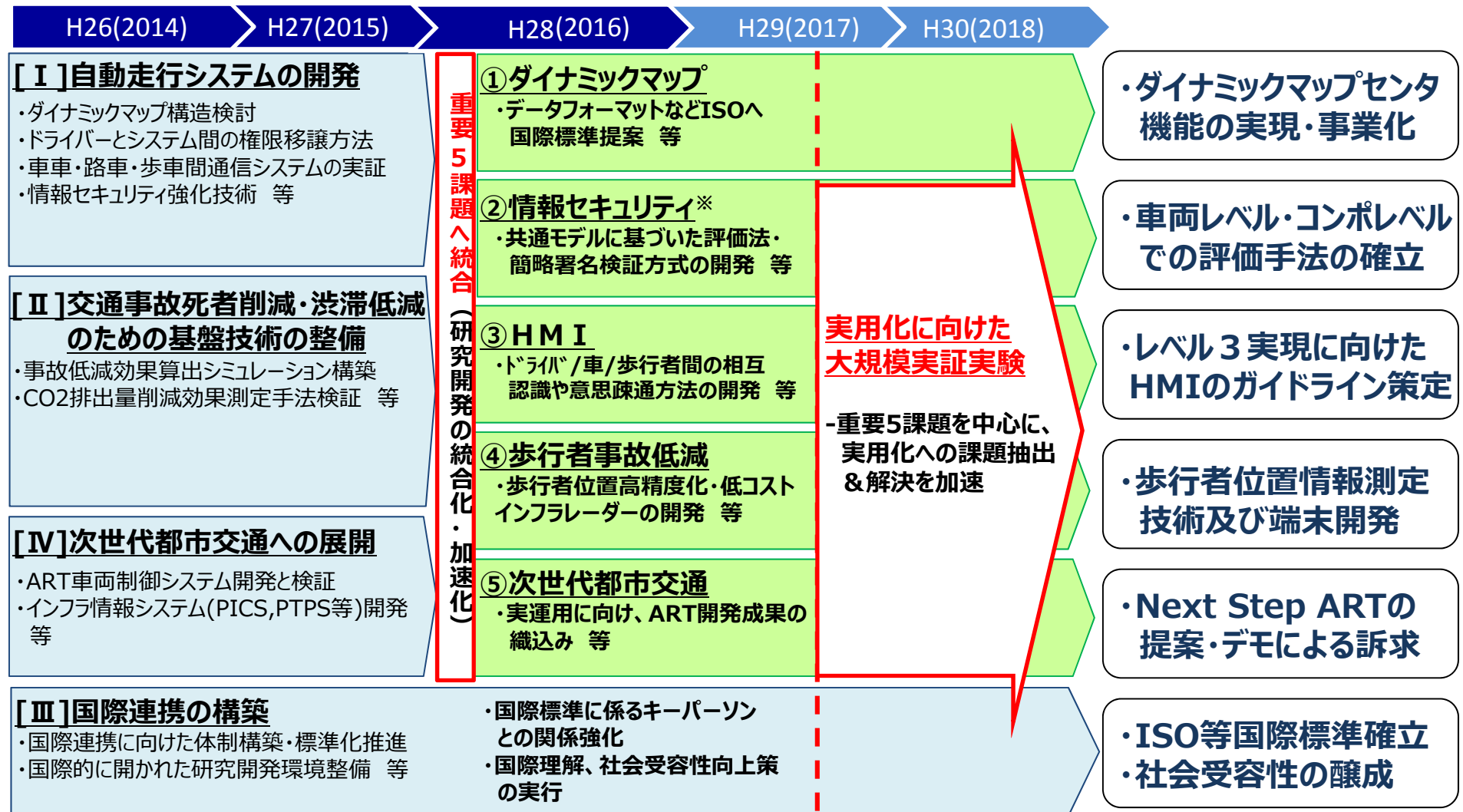
基盤技術

セキュリティ、シミュレーション、データベース etc.

赤字：SIPで取り
組む協調領域

SIPでは産学官共同で取り組むべき協調領域の課題についての研究開発を推進

全体スケジュール及び最終アウトプット目標



※SIP「重要インフラ等におけるサイバーセキュリティの確保」と連携

重要5課題を中心に i) 開発 ii) 実証実験 iii) 国際連携 を強化・推進