

開所式



Peter Sweatman
Director, UMTRI
Director, Mobility Transformation Center



Shauna Ryder Diggs
Chair, U-M Board of Regents



Mark Schlissel
President, U-M



Jim Sayer
'Mayor', Mcity



Kirk Steudle
Director, Michigan DOT



Debbie Dingell
House of Representative



Debbie Stabenow
Senator



Gary Peters
Senator



Christopher Taylor
Mayor, Ann Arbor

公道と一体化した試験環境



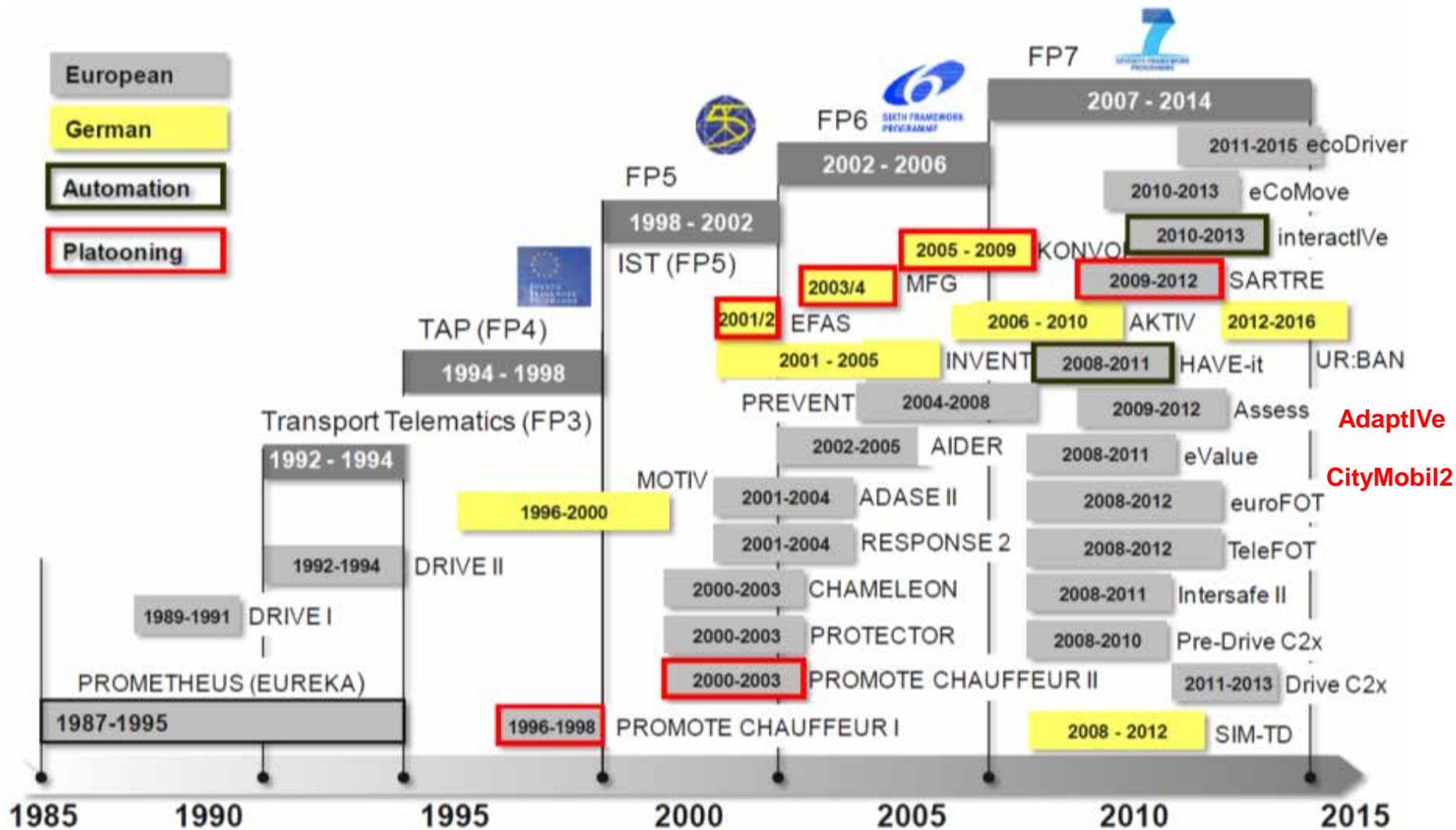
★ MDOT Facilities

⊗ Connected Vehicle Test Beds

★ LC Member HQ or Key Facility

★ Automated Vehicle R&D

欧州における自動運転関連開発の経緯



出典: Adrian Zlocki, Road Vehicle Automation Workshop, 2012

Horizon 2020 自動運転関連 公募2016-2017

乗用車

- レベル3の自動運転技術の効果を評価
- 混合交通の多様な交通環境下(交通量、天候、照度など)で評価
- ドライバー、クルマ、交通環境の相互関係を分析し交通行動を研究

トラック

- 隊列走行システムを試験し、コンセプト、技術、機能を検証
- 複数メーカー車両による協調型隊列走行を公道で実施し、耐環境性を実証

都市交通

- 完全自動都市交通システムの安全性、信頼性、耐故障性を、マニュアル運転車、歩行者、自転車、自動二輪車などの混合交通下で実証
- 既存の公共交通システムとの統合運用を実証

自動運転車両の協調動作を向上させるためのICT技術

- 最先端技術を統合したICTインフラの開発と実環境での実証

ユーザの期待と懸念

安全なHMI

多様で複雑な混合交通環境下での自動運転の安全性の確保

自動運転の実用化のための道路インフラの革新的設計とエンジニアリング

欧州委員会の実用化に向けた課題認識

自動運転に関するプロジェクト横断で広範な議論を行い実用化に向けた課題を抽出。



実用化
(VOLVO)

- Viable business models and deployment paths including socio-economic implications

基準化
(ERTICO)

- Clarify current regulatory and liability issues among European countries

認証試験
(IDIADA)

- Identify needs for standardisation, testing, compliance and certification

協調システム
(ICCS)

- Identify additional requirement on C-ITS

デジタル地図
(HERE - ERTICO)

- Identify role of digital maps for automation

人とシステムの役割
(DLR-TRL-LEEDS)

- Identify solutions for driver and other road user interactions

効果評価
(CTL)

- List potential direct and indirect benefits of automation

制御と判断
(DLR)

- Identify gaps in current control and decision solutions

信頼性とセキュリティ
(à HTG6)

- Clarify reliability concerns and make recommendations