

平成27年度 新産業戦略協議会（高度道路交通システム）の 論点整理と取りまとめについて

平成28年3月23日

新産業戦略協議会

副座長 葛巻 清吾

<自動走行システムの目的とアプローチ>

- ✓ 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。
- ✓ 自動車交通の世界は、人と車と環境の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組が必要。
- ✓ 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。

<「超スマート社会」の実現（Society 5.0）>

- ✓ 自動走行関連データの利活用、各分野・システムとの連携等を積極的に促進し、Society 5.0における新しい価値やサービスの創出に貢献。
- ✓ 具体的には交通事故や渋滞の低減に加え、誰もがストレスなく移動できる手段の実現など、広く社会におけるモビリティに関する新たな価値の提供。
- ✓ また、各分野・システムとのデータ連携等により、新たな産業の創出や地方創生も含め、社会経済全体の活性化、人々の暮らしの向上を目指す。

1. 高度な「自動走行システム」の実現に向けた研究開発の更なる推進
2. 「超スマート社会」の実現（Society 5.0）に向けた先導的取組の展開
3. SIPと各省庁取組等の緊密で効果的な連携

１）自動走行システムの開発の更なる推進

①重要５課題への集中的な取組

- ✓ 高度な自動走行システムに必要な高精度地図とITS先読み情報からなるダイナミックマップの開発
- ✓ 準自動走行システムに必要なHMIの検討、開発のほか、完全自動走行システムにおけるHMIの必要性、在り方の検討
- ✓ 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
- ✓ 歩行者事故低減、交通制約者支援等に向けた歩車間・歩路間システムの高度化
- ✓ 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

②大規模実証実験の推進

- ✓ 研究開発の加速・統合化、今後の実用化に向けた技術・制度面などの具体的課題の早期抽出等のため、2017年度から開始される大規模実証実験（公道実証）を産学官で連携して推進
- ✓ 同実証実験に海外メーカー等の参加も促すことにより、国際連携の先導などに資するとともに、一般国民の社会受容性の醸成にも寄与

２）「超スマート社会」の実現（Society 5.0）に向けた取組

- ✓ 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ダイナミックマップを検討
- ✓ 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位置付け
- ✓ 自動走行関連データの利活用に係る他分野との連携を進めるため、データ仕様や技術方式等に関する情報共有・検討等を通じたユースケースの具体化、課題抽出

３）SIPと各省庁取組等の緊密で効果的な連携

- ✓ 自動走行システムを支える関連技術・システムの開発、実証の推進
 - ・ 通信ネットワーク技術、サイバーセキュリティ
 - ・ 既存テストコース、実証拠点の整備と活用 等
- ✓ 自動走行システムの応用実装、ビジネスモデルの確立に向けた取組推進
 - ・ 次世代都市交通システム（東京都等と連携し、次世代交通のモデルとして世界にアピール）
 - ・ 隊列走行、自動バレーパーキング、ラストワンマイル自動走行 等
- ✓ その他の早期社会実装に向けた各種取組の実施、相互連携の促進
 - ・ 制度的課題への対応の促進 等

「科学技術イノベーション総合戦略2016」の取りまとめスケジュール（予定）

平成28年（2016年）

3月23日 S I P 自動走行システム推進委員会 システム実用化WG
(本日) 新産業戦略協議会

同月下旬

～4月上旬 第2章「高度道路交通システム」の本文素案等について、
S I P 自動走行システム推進委員会、新産業戦略協議会
にてメール審議等

4月11日 重要課題専門調査会（第2章等の素案取りまとめ）

14日 科学技術イノベーション政策推進専門調査会（全体素案の検討）

5月12日 科学技術イノベーション政策推進専門調査会（全体案取りまとめ）

同月中～ 総合科学技術・イノベーション会議
閣議決定