

自律型モビリティシステム （自動走行技術、自動制御技術等） の開発・実証

平成28年1月18日

総務省 情報通信国際戦略局
技術政策課

ロボットや人工知能による行動支援(自動走行、自動制御等)

【主な経費】 自律型モビリティシステム(自動走行技術、自動制御技術等)の開発・実証 9.8億円(新規)

- 超高齢化を迎える中で、過疎地も含めた高齢者の安全・安心な生活、多様な経済活動の生産性確保等に資するため、我が国の持続的な成長の基盤として期待されている自動走行技術を実装した自律型モビリティシステムについて、早期の社会実装、普及を目指し、総合的な研究開発と社会実証による以下の取組を推進する。
 - ① 自律型モビリティシステム(電気自動車、電動車いす等)のネットワーク制御における高信頼化、緊急時の自動停止、再起動等の安全対策、衛星測位等も組み合わせた移動の高精度化を実現するための技術開発及び実証実験を推進
 - ② 自動走行に必要な不可欠な高度地図データベースの高効率なリアルタイム更新技術や各車への高効率情報配信技術の研究開発及び実証実験の推進

各種の自律型モビリティシステム(電気自動車、電動車いす等)



過疎地向け
電気自動車



自律電動車いす



ネットワーク制御型
工事車両

自動走行技術等の
多様なICT利活用分野への展開



効率の良い通信方式により、
高度地図情報のリアルタイム更新・配信

自動走行技術等の社会実装を加速化し、ITSをより高度化
安全・安心で快適な社会の実現

多様な応用分野
(ロボット、ドローン等)



自律走行型案内ロボット



荷物運搬用
自動飛行ドローン