



高速道路における CACC 及び LKA を用いたトラック隊列走行の 後続車有人システムの公道実証を実施します

国土交通省及び経済産業省は「高度な自動走行システムの社会実装に向けた研究開発・実証事業」の一環として、本年11月6日から上信越自動車道、12月4日から新東名高速道路においてCACC技術等を活用したトラック隊列走行の後続車有人システムの公道実証を実施します。

国土交通省及び経済産業省では、「未来投資戦略2018(平成30年6月15日閣議決定)」に基づき、移動革命の実現にむけた主な取組の一つである高速道路でのトラック隊列走行について、早ければ2022年の商業化に向けて、2020年に高速道路(新東名)での後続車無人での隊列走行を技術的に実現することを目指しています。また、後続車無人システムの開発に資することを踏まえ、2021年に後続車有人システムの商業化を目指し、昨年度に引き続き後続車有人システムの公道実証を実施します。

昨年度には、世界初^{※1}となる国内メーカー4社が開発したトラックによるCACC^{※2}を用いた高速道路における後続車有人システムの実証実験を開始しました。

今般、走行距離の拡大と高低差やトンネル等の多様な道路環境での技術検証を行うために11月6日から上信越自動車道藤岡JCTから更埴JCT間において、後続車有人システムの実証実験を行った後、12月4日から新東名高速道路浜松SAから遠州森町PA間において、CACCに加えて新たな技術としてLKA^{※3}を用いた世界初^{※4}の後続車有人システムの実証実験を行います。

実証実験ではトラック隊列が周辺走行車両の乗員からどのように認識されるか(被視認性、印象等)トラック隊列が周辺走行車両の挙動(追い越し等)に及ぼす影響等も確認いたします。

<実証実験に関するお問い合わせ先(取材を含む)>

事務局 TEL:0120-130-833(お問い合わせ時間:8:00~16:00)

- ※1 高速道路において、複数のトラック製造者が共同開発した CACC を用いた、異なるトラック製造者が製造したトラックによる後続車有人隊列走行は世界初でした。
- ※2 CACC (Cooperative Adaptive Cruise Control) : 協調型車間距離維持支援システム
通信で先行車の制御情報を受信し、加減速を自動で行い、車間距離を一定に保つ機能のことです。
- ※3 LKA (Lane Keeping Assist) : 車線維持支援システム
白線を検知して車線内での走行を維持できるようにステアリングを調整する機能のことです。
- ※4 高速道路において、複数のトラック製造者が共同開発した CACC を用いた、異なるトラック製造者が製造したトラックに LKA を加えた後続車有人隊列走行は世界初です。

問い合わせ先

自動車局 技術政策課 : 久保、藤倉

代表:03-5253-8111(内線 42259、42214)

直通:03-5253-8591、FAX 03-5253-1639