

第7期ASV推進計画について

令和4年6月30日

第7期ASV推進計画の検討テーマ

2021年度より5カ年の第7期ASV推進計画を実施

第7期ASV推進計画の基本テーマ

「自動運転の高度化に向けたASVの更なる推進」

- ① 誰もが使用する技術となったASVの正しい理解・利用の徹底と効果的な普及戦略
- ② ドライバーの操作に対してシステムの操作を優先させる安全技術のあり方の検討
- ③ 通信・地図を活用した安全技術の実用化と普及に向けた共通仕様の検討
- ④ 自動運転車が備えるべき安全の範囲・水準の探索のための考察

第7期ASV推進計画の検討体制

ASV推進検討会

(学識者、自動車メーカー、業界団体、関係省庁)

座長：
東京大学 須田 教授
副座長：
筑波大学 稲垣 特命教授

先進安全技術普及分科会

将来技術実用化分科会

普及戦略 検討WG

- ASV技術を取り巻く状況の変化と現状の課題の整理
- 既存の技術の周知内容・方法の検討

事故実態 分析WG

- 事故状況の分析
- 事故の実態等を踏まえ、ASV技術により防ぐべき事故を明確化

※時限的な設置を想定

システム主導 検討WG

- システム主導の技術が安全に寄与する場面の整理
- 場面ごとのシステムの認知・判断・操作のあり方についての技術要件と課題

協調型技術 検討WG

- 協調型技術への活用に適切な場面の整理
- 通信・地図などを活用した安全技術の技術要件と課題

自動運転車の あり方検討WG

- 自動運転車が満たすべき安全性の理念の検討
- 自動運転車であっても不可避である事故の分類やその際のふるまいの検討

※普及に係る検討体制は技術系のほか幅広い分野(広報等)で構成する

※テーマや検討体制については適宜柔軟に見直すこととする

普及戦略検討WG

進捗状況

- これまでの普及戦略とその課題などについて、アンケートを実施
- WGの方向性を明確にするため以下の2点をどう進めるかを議論
 - ① まだ普及が進んでいない先進技術をユーザーにどう理解してもらうか
 - ② 普及した技術の過信・誤解を防止するためには
- 先進技術の過信・誤解による事故等を掘り下げ、その原因を分析し対策の方向性を検討

事故実態分析WG

進捗状況

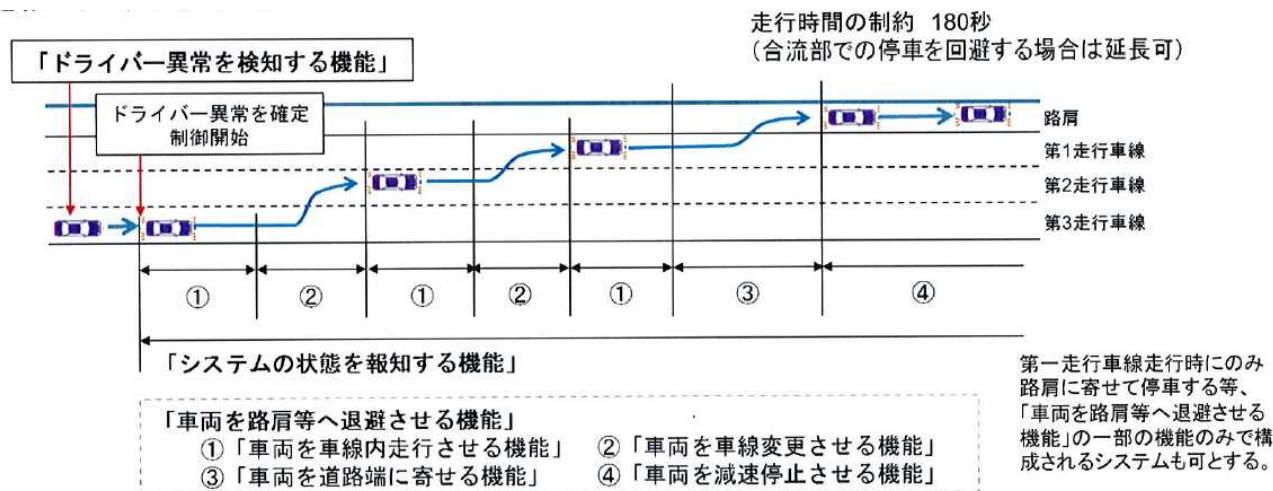
- 他のWGにおいて検討対象とすべき事故類型、有用な事故データの蓄積に必要な情報等についてアンケートを実施
- 「交通弱者が被害者となる事故への対策」について、システム主導検討WG、協調型技術検討WGへと検討依頼
- 2016年～2020年の事故データ（SIPのデータセット）により分析を開始

システム主導検討WG

進捗状況

- ・システム主導の技術で対策可能な事故類型と課題等についてアンケートを実施し、第2回では各メンバーからアンケート回答について発表
- ・各メンバーの前提条件（想定する運転自動化レベル等）について認識統一を行ったうえで、対象とする具体的な①事故類型と②人の要因を検討
- ・第6期ASV推進計画の申し送り事項であるドライバー異常時対応システムの車外報知性の改善について、実証による評価を実施予定

【参考】ドライバー異常時対応システムの車外報知性の改善



減速時や低速走行時にはハザードの点滅により外部報知を行うが、下記のような課題がある

① ドライバーの「ハザード慣れ」により 異常が伝わらない可能性

② 車線変更時には方向指示器のみの点滅となり、通常の車両の挙動と区別がつかない可能性

このため、より効果的に車両の異常を伝える方策を検討

協調型技術検討WG

進捗状況

- 協調型の技術で対策可能な事故類型と課題等についてアンケートを実施
- 議論を基に意見が集約したのは下記の事故類型
 - ADASでカバーできない遮蔽環境下における対車両事故
 - 交通弱者への対策
- 事故実態分析WGから「交通弱者が被害者となる事故」についての対応検討依頼が接到したことを踏まえ、各メンバーに対応案の検討を依頼中
- 他業界との調整が不可欠な技術であるため、検討対象となるケースを整理後、実現可能性について確認予定

自動運転車のあり方検討WG

進捗状況

- 自動運転車でも対応が難しいと考えるケース等についてアンケートを実施
- アンケートで取りまとめられたケースを類型化し、ドライビングシミュレーターを用いて人間ドライバーの挙動データを収集予定
- ①条件設定時にパラメータとすべき項目選定と当該パラメータの数値設定、②アウトプットとなるドライバーの運転操作のうち分析対象とすべき項目選定等について検討を進める