

自動運転を巡る動きについて

道路インフラ関係

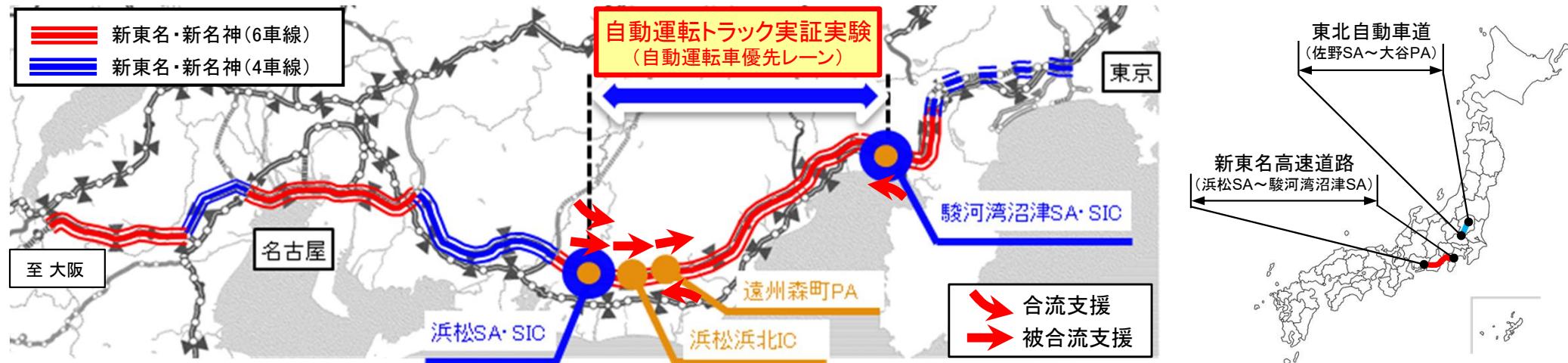
- 高速道路の自動運転トラックや一般道の特定ルートを走行するバス、面的に走行する自動運転タクシー等、サービス特性・車両技術・道路環境等を踏まえた道路インフラと自動運転車との連携を志向

■ 道路環境等に応じた道路インフラ連携の方向性

ユースケース	高速道路	一般道	
	特定ルート 物流サービス <自動運転トラック>	特定ルート <バス>	面的 移動サービス <自動運転タクシー>
車両	 <p>提供: RoAD to the L4 テーマ3コンソーシアム</p>	 <p>提供: 上士幌町</p>	 <p>出典: Waymo 公式ブログ 2024年3月13日</p>
開発経緯等	<ul style="list-style-type: none"> 2024年度 新東名で実証実験開始 2026年 東北道で実証予定 2027年度(いすゞ)自動運転トラック・バス事業を開始予定 	<ul style="list-style-type: none"> 2022年度 初めてのL4許認可(福井県 永平寺町) 2025年5月時点 8箇所でL4許認可 	<ul style="list-style-type: none"> 2025年 日産:運転席無人走行試験開始 Waymo:日本での自動運転タクシー事業参入の動き
道路インフラ連携の方向性(案)	<ul style="list-style-type: none"> 合流支援、先読み情報提供(車線別) →基準・提供フォーマット作成 運行管理との連携 →運行管理の枠組み構築 	<ul style="list-style-type: none"> 路車協調システム →技術基準作成 (事業者が占用可能な環境構築) 走行空間整備 →ガイドライン作成 (重点配分の対象化等) 	<ul style="list-style-type: none"> 工事規制情報等の提供 (自動運転向け道路交通情報等) →収集・提供の枠組みの検討 車両データの活用 (リアルタイム交通動態把握、事故分析等) →データ共有プラットフォーム検討

⇒上記の取組みについては、普及期における有人ドライバーや乗用車(L2++含む)向けの活用も想定

- 2025年3月3日から新東名高速道路において、レベル4自動運転トラックの実現を支援する路車協調システムの実証実験を実施するとともに、乗用車(有人ドライバー)への活用も視野に入れた実証を予定
- 2026年は新東名高速道路での実証結果等を踏まえ、合流長が短いなどより厳しい道路構造を有する東北自動車道(佐野SA～大谷PA)における実証実験を予定



自動運転車優先レーン	
区間	駿河湾沼津SA～浜松SA
専用・優先	優先レーン（第一通行帯）
時間帯	22:00～5:00 (土日祝日、特定日を除く)

合流支援情報提供イメージ
自動運転トラックの本線合流を支援

被合流支援情報提供イメージ
他車両の本線合流を支援

先読み情報提供イメージ

V2I通信等
工事規制
落下物
交通事故
車線変更等
車両制御への活用を想定

赤外線センサ
①合流車を検知
道路情報板
②合流車へのトラック接近周知
速度調整により、急減速等を回避

V2I通信
760M, 5.8G, 5.9G
①トラック通過を検知
②トラックへ情報提供

※本線車両に対しても道路情報板により合流接近を周知
写真：浜松SA（上り）より

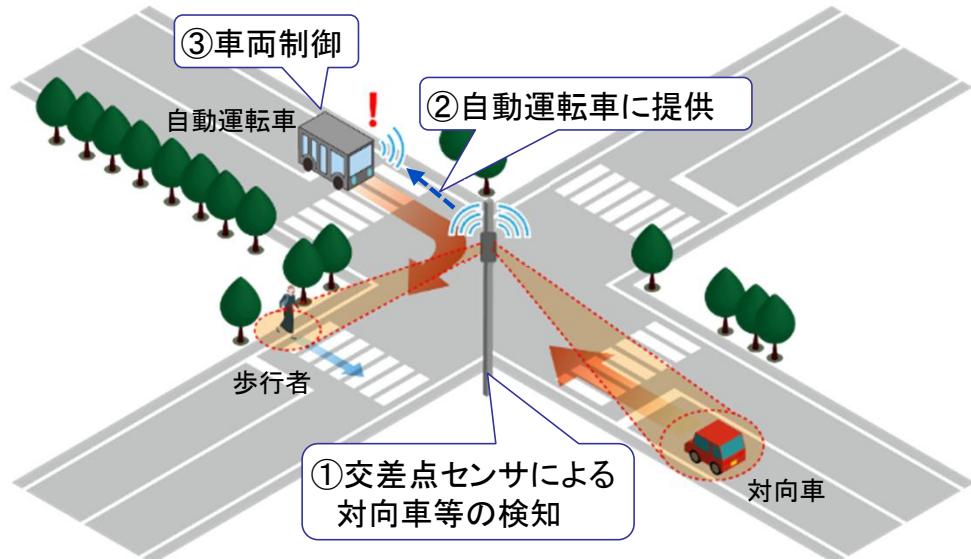
→ 車両の開発状況等を踏まえ道路インフラに必要な各種基準等・パッケージを策定

- 地域公共交通サービスの維持・確保という課題の解決策として、自動運転の活用が期待
- 道路インフラから自動運転車両に対して交差点等の状況を提供する路車協調システムや、自動運転の継続及び交通全体の安全性向上に資する走行空間の整備により、自動運転移動サービスの実現を支援

路車協調システム

R5年度：28自治体
R6年度：22自治体
R7年度：13自治体

- 車載センサでは検知が困難な道路状況を道路に設置するセンサ等で検知し、自動運転車へ情報提供(安全で円滑な走行を支援)



路車協調システムのイメージ

道路法上の自動運行補助施設に対応する

技術基準等(設置基準・点検要領)の作成

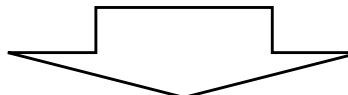
走行空間整備

R6年度：9自治体
R7年度：2自治体

- 自動運転の継続や交通全体の安全性向上に資する走行空間を整備



自動運転バスと自転車の通行空間の分離



ガイドライン等(事例集)の作成