

- これまで一般交通が少ない限定的な特定経路(道の駅周辺等)において、自車位置特定に関する実証実験を実施、改正道路法(R2.11.25施行)にて自動運行補助施設(電磁誘導線等)を道路附属物として位置づけ
- 一般交通との混在下への自動運転の展開にあたっては、道路交通全体の安全性・円滑性向上や自動運転継続のために、車両では検知が困難な交差点等における道路情報を提供する必要があることから、令和5年度より路車協調システムの検討に着手
- 自動運転のさらなる導入支援として、自動運転走行空間のあり方についても検討が必要

専用道・歩車分離
(ハード面による支援の比率が大きい)

<< インフラの規模 >>

路車協調(交差点センサ)
(ソフト面による支援の比率が大きい)

走行空間



走行空間整備
(交通安全対策)
ガイドラインの作成

自車位置特定



自動運行補助施設(路面施設)



電磁誘導線

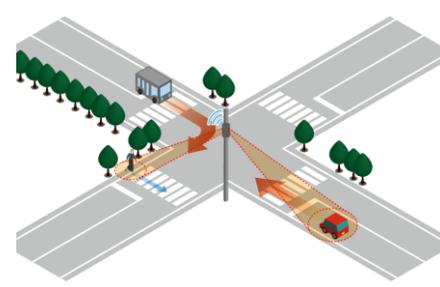


磁気マーカ

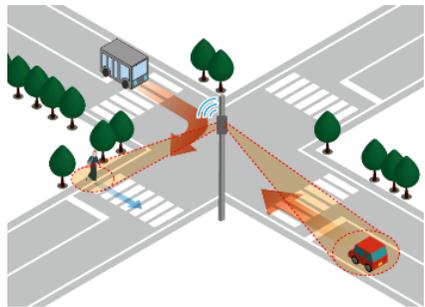


RFタグ

路車協調システム



自動運行補助施設
(路車協調システム)
技術基準の作成

	路車協調(交差点センサ等)	走行空間
<p>概要</p>	 <p>交差点等における道路状況の自動運転車への情報提供に関する実証実験</p>	 <p>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(区画線や防護柵の設置、走行空間分離用等)に関する実証実験</p>
<p>実験主体</p>	<p>地方整備局等 (路車協調システムの機器調達・設置、技術的検証)</p>	<p>地方公共団体</p>
<p>内容</p>	<ul style="list-style-type: none"> システム設置、自動運転車への情報提供 効果検証(車両ログ等の活用) 実験結果とりまとめ 	<ul style="list-style-type: none"> 計画作成、仮設材設置、実証実験の実施・運営 効果検証(交通量観測や一般交通の挙動把握等) 実験結果とりまとめ
<p>アウトプット</p>	<ul style="list-style-type: none"> 各地域の実証実験結果を収集し、交差点センサの設置基準や標準構成 将来的に自動運行補助施設として位置づけるため、設置基準の作成 	<ul style="list-style-type: none"> 各地域の実証実験結果を収集し、自動運転に資する新たな走行空間のあり方を検討 ガイドラインの作成 本格整備は社会資本整備総合交付金によって支援

※自動運転車両の手配や運行等は地方公共団体で行う