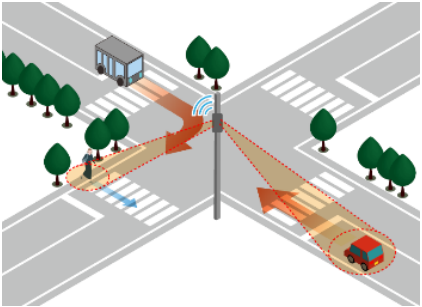


	路車協調システム	走行空間
概要	 車載センサでは検知が困難な道路状況を道路に設置するセンサ等で検知し、自動運転車へ情報提供(安全で円滑な走行を支援)	 自動運転の継続や交通全体の安全性向上に資する走行空間を整備(区画線や防護柵の設置、走行空間分離用等)
実験主体	地方整備局等 (路車協調システムの機器調達・設置、技術的検証)	地方公共団体
内容	- システム設置、自動運転車への情報提供 - 効果検証(車両ログ等の活用) - 実験結果とりまとめ	- 計画作成、仮設材設置、実証実験の実施・運営 - 効果検証(交通量観測や一般交通の挙動把握等) - 実験結果とりまとめ
アウトプット	- 各地域の実証実験結果を収集し、路車協調システムのあり方を検討 - 自動運行補助施設として位置づけるため、技術基準等の作成	- 各地域の実証実験結果を収集し、自動運転に資する走行空間のあり方を検討 - ガイドライン等の作成 - 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