

コンセプト案の概略整理(案)

1. 実現性のある構成要素分類の抽出
2. 構成要素分類の現実的な組合せ(案)
3. コンセプト案のイメージ

1. 実現性のある構成要素分類の抽出

- ①自動車の走行形態については、ドライバーの関与のあり方への影響や技術・安全面の実用化レベル等から「追隨走行」「隊列走行」の実現性が高いと整理した。
- ②自動運転車両が走行する道路の構造については、インフラ投資の費用や事業採算性の確保等から「専用車線」「一般車線」の実現性が高いと整理した。
- ③自動運転の運用形態については、ドライバーの関与のあり方への影響や運用形態の普及の可能性等から「委託先（運行事業者等）が責任を負う」の実現性が高いと整理した。

分類の視点	分類内容
①自動車の走行形態	A) 単体走行 B) 追隨走行 C) 隊列走行
②自動運転車両が走行する道路の構造	D) 専用道路 E) 専用車線 F) 一般車線
③自動運転の運用形態	G) 車両単位で責任を負う H) 契約先（個人）が責任を負う I) 委託先（運行事業者等）が責任を負う J) 委託先（管制事業者等）が責任を負う

2. 構成要素分類の現実的な組合せ(案)

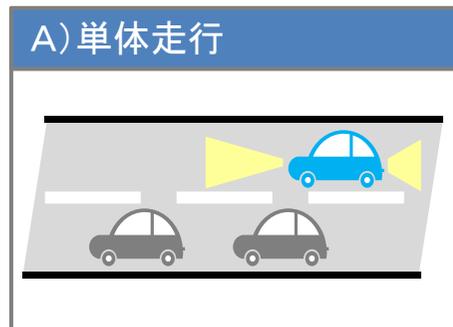
- 実現性があると整理した構成要素分類の組合せは、いずれも現実的な組合せであることから、これらの組合せによりコンセプト案を設定する。

分類の視点

実現性のある構成要素分類の組合せ

① 自動車の
走行形態

2通り



② 自動運転車両
が走行する
道路の構造

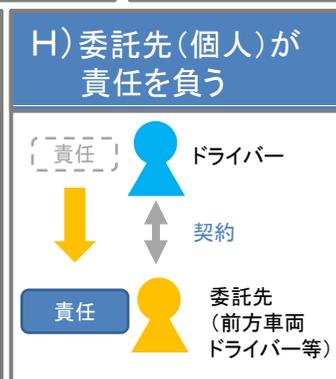
2通り



③ 自動運転の
運用形態

1通り

(4通り)



3. コンセプト案のイメージ

- ①自動車の走行形態の「追隨走行」「隊列走行」、②自動運転車両が走行する道路の構造の「専用車線」「一般車線」、③自動運転の運用形態の「委託先（運行事業者等）が責任を負う」の組合せにより、以下の4つのコンセプト案となる。

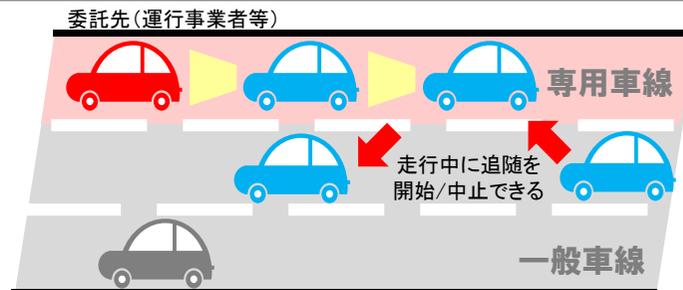
専用車線

一般車線

追隨走行

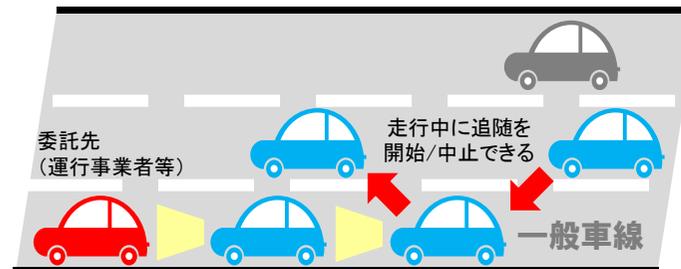
コンセプト案1

- 専用車線において、運行事業者等が運行する先行車両に追隨して走行する。



コンセプト案2

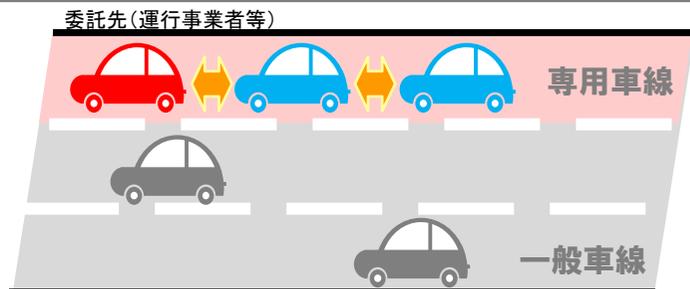
- 一般車線において、運行事業者等が運行する先行車両に追隨して走行する。



隊列走行

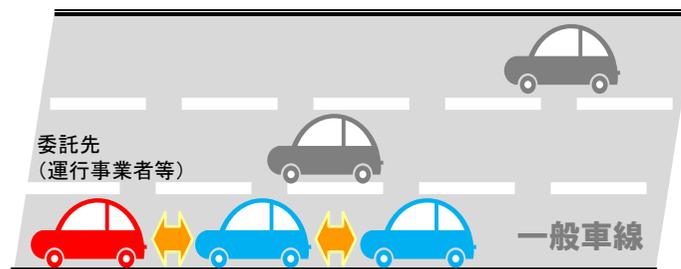
コンセプト案3

- 専用車線において、運行事業者等が運行する先頭車両と複数車両が隊列を組み走行する。



コンセプト案4

- 一般車線において、運行事業者が運行する先頭車両と複数車両が隊列を組み走行する。



3. コンセプト案のイメージ（最終的なイメージ）

- オートパイロットシステムの検討にあたっては、最終的な目標も視野に入れたコンセプト案を設定することが必要である。
- このため、最終的な実現を目指していくイメージを以下のとおり設定し、引き続き検討する。

最終的なイメージ(コンセプト案5)

- 一般車線において、単体車両により走行する。
- 周囲の車両の動きや道路の状況、障害物の有無などを車両自体が認知し走行する。

