

オートパイロットシステムに関する検討会の進め方

1. 検討会の概要
2. 検討内容
3. これまでの開催経緯
4. 検討スケジュール

1. 検討会の概要

- 平成24年6月、「オートパイロットシステムに関する検討会（座長：朝倉 康夫 東京工業大学大学院理工学研究科教授）を設置
- オートパイロットシステムの実現に向けた課題の整理・検討等を実施

1. 趣旨

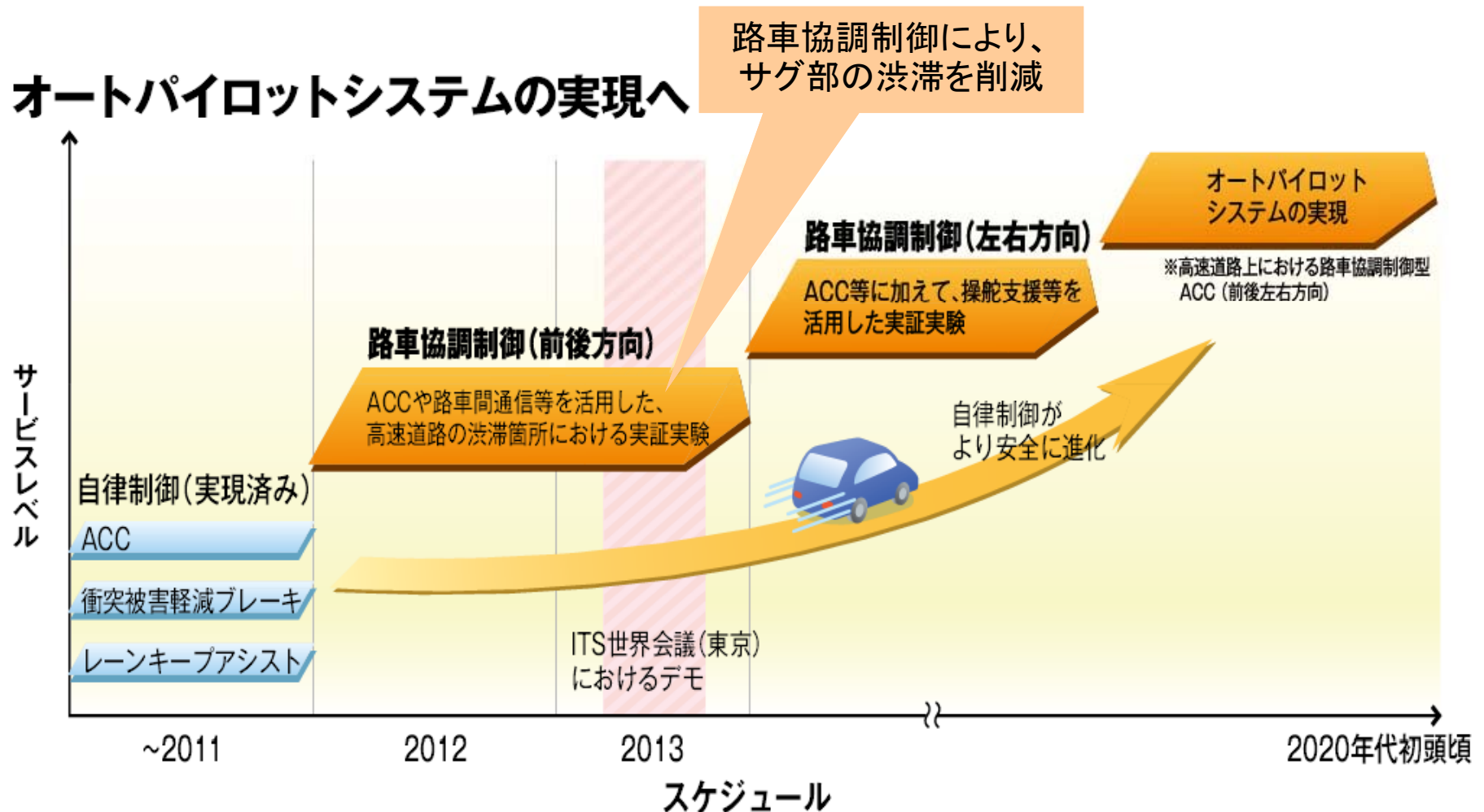
- ・道路分野や自動車分野で研究開発・実用化が進んできたITSは、交通事故の削減や渋滞の解消・緩和に貢献してきたところであるが、これらの問題の抜本的な解決を図るために、インフラと自動車の協調システムの実現など従来のITS技術をさらに高度化、融合させた次世代ITSの導入が期待されている。
- ・このような中で、国土交通省では、次世代ITSに関する勉強会を開催し、新しい概念である高速道路の自動運転の実現に向けた取り組みに必要な検討を行ってきたところ。
- ・本検討会は、高速道路上の自動運転を実現するシステム（オートパイロットシステム）について、その実現に向けた課題の整理・検討等を行うことを目的とする。

2. 主な検討内容

- ・オートパイロットシステムのコンセプトの検討・整理
- ・オートパイロットシステムの実現に必要な検討事項の整理
- ・ロードマップの作成

<参考>オートパイロットシステムの実現に向けたロードマップ(イメージ)

- ITS世界会議(東京)において、オートパイロットシステムの実現時期の公表を目指す
- 2020年代初頭頃のオートパイロットシステムの実現を目指す



2. 検討内容

オートパイロットシステムのコンセプトの検討・整理
(コンセプト案を複数案設定)



各コンセプトにおける課題の整理
(事業面、制度面、安全面、社会的需要面等)



社会的効果が高く、実現性のある
コンセプトの選定



オートパイロットシステムの実現に
必要な検討事項の整理
(技術開発、実証実験等の設定)



ロードマップの作成

技術動向の把握

○前後の制御 (ACC) を
高度化した運転支援システム
の検討・実験
(サグ部での渋滞対策)

○道路構造データを活用した
左右の制御による安全運転
支援システムの検討


など



3. これまでの開催経緯

平成24年 6月27日	第1回検討会
	・検討会の進め方について
	・オートパイロットシステムのコンセプトの考え方について
平成24年 8月29日	第2回検討会
	・コンセプト案の整理について
平成24年11月13日	第3回検討会
	・コンセプト案の整理について
	・利用場面を想定した実現可能性の整理について

4. 検討スケジュール

実施時期	検討内容	
<p>平成25年5月</p>  <p>平成25年夏</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・コンセプト案の検討・整理 (コンセプトを複数案設定) ・各コンセプト案における課題の整理 ・社会的効果が高く、実現性のあるコンセプトの選定 ・オートパイロットシステムの実現に必要な検討事項の整理 ・ロードマップの作成 <p>○検討会の中間とりまとめ</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・サグ部渋滞対策の検討状況報告 ・道路構造データを活用した安全運転支援の検討状況報告 ・サグ部渋滞対策の検討状況報告 ・ITS世界会議デモの内容報告
	<ul style="list-style-type: none"> ・更に必要な事項の検討 	