

自動運転自動車の地域振興への活用に向けた研究開発

(研究代表者名) 菅沼 直樹

(所属研究機関名) 金沢大学

研究開発期間：フェーズⅠ：平成27年度

フェーズⅡ：平成28年度～平成29年度

1 研究開発の目的

ICT技術を活用して構築した高度な運転知能を持つ自動運転自動車を用いて、市街地を含む公道で自律的に走行させる技術開発を行うことを目的とする。また、自動運転自動車を公共交通機関が不足する高齢過疎地域に対する地域交通の一部として活用して、地域振興を効率的に図る技術開発を行うことを目的とする。

2 研究開発の概要

本申請課題では、自動運転自動車の技術課題のうち最も困難かつ重要な高精度かつ信頼性の高い自己位置推定(ハイディペンダブルローカライゼーション)を行うための技術開発(ハード面の開発)を行い、市街地を含む一般公道における自動運転の実証実験を行う。また交通シミュレーションシステムを用いて、自動運転自動車を効果的に活用し地域振興を適切に図るための検討(ソフト面の検討)を行う。

3 期待される研究開発成果及びその社会的意義

市街地における自動運転自動車の公道走行実証実験は本取り組みが初となり、自動車業界や情報通信分野に大きなインパクトを与えることができる。また、今後迎える日本の高齢化過疎化やそれに伴う公共交通網寸断といった問題に対応し、地方の自立性ある社会システムを構築する上で大きな貢献をもたらすことが期待される。

自動運転知能のハード面の高度化
(フェーズⅠ)



ハイディペンダブル
ローカライゼーション

自動運転自動車

日本初の市街地
公道走行実証実験



自動運転知能のソフト面の高度化
(フェーズⅡ)



公共交通不足地域

2次・3次交通整備
観光地アクセスの
改善

