

自律型モビリティシステム(自動走行技術、自動制御技術等)の開発・実証

自動走行技術の早期の社会実装、普及を実現し、観光、土木、福祉等の多様な分野へ展開するため、自動走行に必要な高度地図データベースの更新・配信のための通信技術の開発や、自動走行、自動制御技術等を活用した安全・安心な自律型モビリティシステム(電気自動車、電動車いす等)の開発及び利活用実証を推進する。

1 施策の概要

我が国が超高齢化と労働人口減少を迎える中、過疎地も含めた高齢者の安全・安心な生活、多様な経済活動の生産性確保等を図るため、様々なセンサー情報を基に ICT 基盤技術と連携して、高信頼・高精度に自動走行させる自律型モビリティシステム(電気自動車、電動車いす等)を開発することが重要である。また、自律型モビリティシステムは、多様な分野で持続的な成長の基盤として期待されており、主要国でも官民を挙げた大規模プロジェクトが始動しており、我が国でも本施策を早急に推進する必要がある。

具体的には、次のような総合的な研究開発と社会実証による取組を推進する。

(1) 自律型モビリティシステムの高信頼化・高精度化に係る技術の確立

自動走行技術を実装した自律型モビリティシステム(電気自動車、電動車いす等)について、ネットワーク制御における高信頼化、緊急時の自動停止等の安全対策、また、衛星測位等も組み合わせた移動の高精度化を実現するための技術開発及び実証実験を推進する。

(2) 高度地図データベースの高効率なリアルタイム更新・配信技術の確立

自動走行技術の早期の社会実装、普及に資するため、自動走行に必要な不可欠な高度地図データベースをリアルタイムに更新し、効率良く各車に配信する技術開発及び実証実験を推進する。

2 イメージ図

