

平成 29 年度 終了評価書

- 研究機関 : 株式会社NTTドコモ、株式会社パスコ
- 研究開発課題 : 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(課題Ⅲ: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)
- 研究開発期間 : 平成 28 年度
- 代表研究責任者 : 瀬戸口 純一

■ 総合評価(5～1の5段階評価) : 評価3

■ 総合評価点 : 18点

(総論)

当初計画の目標を達成しており、着実に研究が進められている。より一層の普及活動と事業展開の視点からの詳細な検討、自動運転に関する本施策の実用化に向けた検討を進めてほしい。ビジネスプロデューサーのより積極的な関与が望まれる。

(コメント)

- 着実に進めている。より一層の普及活動と事業展開の視点からの詳細な検討が望まれる。
- 当初計画の目標を達成している。
- 自動運転をビジネスとしてどう成立させるのかは非常に難しいところで、本施策の実用化について検討を進めてほしい。
- ビジネスプロデューサーのより積極的な関与が望まれる。

(1) 研究開発の目的・政策的位置付けおよび目標

(5～1の5段階評価) : 評価3

(総論)

計画当初から大きな変化はない。ネットワーク負荷軽減のための基本的な検討が終わっている。自動運転を今後ビジネスとしてどう成立させるかが非常に難しいため、本施策の実用化についてどう考えていくかの検討が必要。

(コメント)

- 計画当初から、研究開発の目的や政策的位置付けに、特に大きな変化はない。
- ネットワーク負荷軽減のための基本的な検討が終わっている。
- 自動運転が数年後にビジネスとして成立するのか、どう成立させるのかは非常に難しいところで、世界的にも解が無い中、本施策の実用化についてどう考えればよいかの検討が必要。

(2) 研究開発マネジメント(費用対効果分析を含む)

(5～1の5段階評価) : 評価3

(総論)

研究機関の間で連携はとれている。実証環境を構築することで、新たにこんなことが分かったなど、そのコストが本当に見合うものだというを中心に説明してほしい。また、ビジネス化の検討をこれから進めてほしい。

(コメント)

- 費用対効果をもう少し明確に伝えられるようにされると良い。
- 研究分担者間の連携はとれている。
- ビジネス化の検討をこれから進めてほしい。
- 実証環境を構築することで、新たにこんなことが分かったなど、そのコストが本当に見合うものだというを中心に説明してほしい。

(3) 研究開発目標(アウトプット目標)の達成状況

(5～1の5段階評価) : 評価3

(総論)

基本的な方式検討は終わっており、計画当初の目標を達成している。また、検討だけでなく、実際に本方式により配信したダイナミックマップに基づき自動運転が可能かを実証している。

(コメント)

- 当初計画の目標を達成している。
- 基本的な方式検討は終わっている。
- ダイナミックマップの効率的な配信方法を検討し、実際にその配信方法で配信したダイナミックマップに基づいて自動運転が可能かを実証している。

(4) 政策目標(アウトカム目標)の達成に向けた取組の実施状況

(5～1の5段階評価) : 評価3

(総論)

対外発表件数において、当初予定をやや上回っている。より一層の普及活動や標準化への取組も必要。

(コメント)

- より一層の普及活動が必要。
- 対外発表件数において、当初予定をやや上回っている。
- 標準化への取組も必要。

(5) 政策目標(アウトカム目標)の達成に向けた計画

(5～1の5段階評価) : 評価3

(総論)

計画は妥当であり、計画通り進捗している。自動運転をビジネスとしてどう成立させるのかは非常に難しいところで、本施策の実用化について検討を進めてほしい。

(コメント)

- 計画は妥当である。
- 本研究案件としては終了するが、今年度以降は実用化に向けた更なる取組の継続が見込まれる。
- 計画どおり進捗している。
- 自動運転をビジネスとしてどう成立させるのかは非常に難しいところで、本施策の実用化について検討を進めてほしい。