

自動運転インフラ 検討体制

国土交通省道路局
警察庁交通局
総務省総合通信基盤局

自動運転サービス(移動/物流)に関する政府目標

- 「デジタル田園都市国家構想総合戦略」(令和5年12月26日閣議決定)等の政府目標の実現に向け、関係部局と連携・調整し、車両技術の開発やインフラ支援の検討に取り組むことが重要。
- こうした取組を着実に実施するため、車両とインフラの双方において推進体制を構築。

実証実験

自動運転移動サービスの実現に向けて、全国各地で実証実験(レベル2相当で走行)が進捗



相鉄バスHP

JR東日本HP



BOLDLY HP

トヨタHP

無人自動運転移動サービス事業化

2023年5月に福井県永平寺町でレベル4の無人自動運転移動サービスを開始



レベル4自動運転車両



遠隔監視室

レベル4無人自動運転移動サービス

政府目標 2025年度目途 50カ所
2027年度まで 100カ所以上

取組(道路) 路車協調システム実証
走行空間検討

レベル5
完全自動運転

レベル4

特定条件下で
完全自動運転

レベル3

特定条件下で
自動運転

※条件外ではドライバーが安全確保

レベル2

縦・横方向の
運転支援

レベル1

一方向だけの
運転支援

衝突被害軽減ブレーキ

大型トラックの多くの車種で標準搭載



日野自動車HP

アダプティブクルーズコントロール & レーンキープアシスト

2019年に国内メーカーより販売開始



三菱ふそうHP

レベル4自動運転トラック

政府目標 2025年度頃の実現
2026年度以降の社会実装

取組(道路) 自動運転レーン実証
(2024年度 新東名
2025年度以降 東北道等)



「自動運転インフラ検討会」の開催について

国土交通省道路局、警察庁交通局及び総務省総合通信基盤局は、自動運転の実現を支援するため、自動運転に資する道路構造や路車協調システム、道路交通情報の収集・提供に関する体制や情報通信インフラなど、インフラの在り方を検討することを目的に、「自動運転インフラ検討会」を設置し、第1回検討会を6月27日(木)に開催します。

自動運転インフラ検討会

【目的】

- 自動運転時代を見据えたインフラの在り方の検討

【事務局】

- 国土交通省道路局〔主〕、警察庁交通局、総務省総合通信基盤局

【委員】

- 井料 美帆 名古屋大学大学院 環境学研究科 准教授
- 大口 敬 東京大学生産技術研究所教授
- 小花 貞夫 電気通信大学学長特別補佐
- 高橋 信行 國學院大學法律学科教授
- 羽藤 英二 東京大学大学院工学系研究科教授〔座長〕
- 浜岡 秀勝 秋田大学理工学部教授
- 福田 大輔 東京大学大学院工学系研究科教授
- 和田 健太郎 筑波大学システム情報系准教授
- 関係機関等((一財)道路新産業開発機構、(一社)UTMS協会、ITS情報通信システム推進会議、(一社)日本自動車工業会、(公財)日本道路交通情報センター、(一社)道路交通情報通信システムセンター、(特非)ITS Japan)

【オブザーバ】

- 経済産業省自動車課、国土交通省都市局、国土交通省自動車局、国土交通省国土技術政策総合研究所、東日本高速道路(株)、中日本高速道路(株)、西日本高速道路(株)



連携

自動運転レベル4等
先進モビリティサービス
研究開発・社会実装
プロジェクト

(RoAD to the L4:
経済産業省・国土交通省の
連携会議)をはじめとする既
存の検討体制

(補足) 自動運転トラック実証に向けた総務省としての取組

合流支援イメージ

自動運転トラックの本線合流を支援

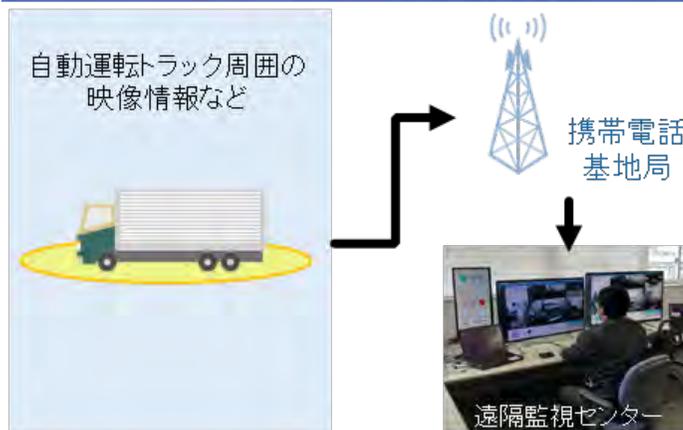


合流割込対応支援イメージ

本線に合流する他車両への対応を支援



遠隔監視イメージ



V2X通信

- 関係省庁が連携し、
 - 通信方式 (760MHz帯、5.8GHz帯、5.9GHz帯) の特性評価
 - 実用化に向けたガイドラインの策定 などに取り組む予定
- ITS無線の標準規格策定を担うITS情報通信システム推進会議 (ITS Forum) とも連携

V2N通信

- 携帯電話事業者等と連携し、
 - 実証実験区間 (駿河湾沼津SA～浜松SAなど) におけるV2N通信に係る実証・評価
 - 補助金事業を活用した重点スポット (分合流部等) における携帯電話基地局の高度化 などに取り組む予定