

- 近年の自動走行等を巡る産業・技術の変化、2015年11月の総理発言※1を踏まえ、「官民ITS構想・ロードマップ2016」を策定。
- 特に、高速道路での自動走行（「準自動パイロット」）や、限定地域での無人自動走行移動サービスを、2020年までに実現するべく、そのための工程表と具体的検討課題等を明確化。
- 本ロードマップを踏まえて、内閣府SIP・関係省庁等と一体となって、官民連携により取組を推進中。

※1：第2回未来投資に向けた官民対話：「2020年オリンピック・パラリンピックでの無人自動走行による移動サービスや、高速道路での自動運転が可能となるようにする。このため、2017年までに必要な実証を可能とすることを含め、制度やインフラを整備する。」

<自動走行システムの基本的戦略>

- 高齢者や過疎地等での移動手段確保、ドライバー不足など、少子高齢化、地方創生といった我が国の課題解決に重要と考えられる自動走行システム（レベル3、4等）の開発を戦略的に推進。
- 特に、多様な交通状況での完全自動走行の実現に向け、二つのアプローチ：「①徐々に自動制御活用型のレベルを上げていくアプローチ」、「②限定された地域から開始し、対象とする交通状況の範囲を徐々に拡大していくアプローチ」を通じて推進。

<自動走行・安全運転支援システムの市場化等>

<高速道路での自動走行車の市場化>

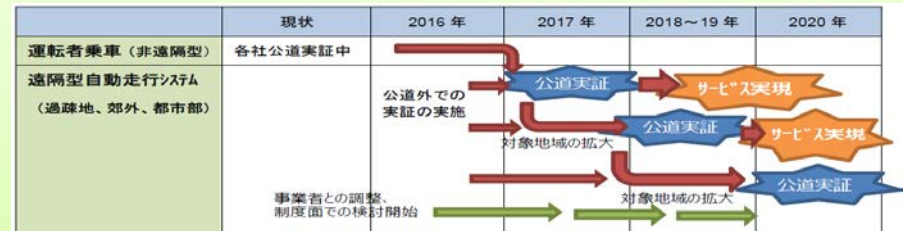
- 準自動パイロット※2（レベル2）を2020年までに実現。そのため、2017年目途にSIP自動走行システムにて大規模実証実験を実施。
- 自動パイロット※3（レベル3）を2020年目途に市場化が可能となるよう、制度面での調査検討を開始。

		現状	2017~18年	2020年まで	2020年目途
高 速 道 路	レベル2：追従走行+自動レーンチェンジ等	各社公道実証中	市場化		
	レベル2：準自動パイロット（一定区間自動運転モード）	各社公道実証中	大規模社会実証	市場化	
	レベル3：自動パイロット（一定区間自動運転モード）		制度面での調査検討を開始		市場化

※2 高速道路（入口から出口まで）での自動走行モード機能を有するシステム。原則ドライバー責任（監視義務）。
 ※3 自動走行モード機能を有するシステム。自動走行モード中は、原則システム責任（システムの要請に応じドライバー対応）。

<限定地域での無人自動走行移動サービスの実現>

- 遠隔型自動走行システム※4を想定し、道路交通に関する条約※5との整合性を確保しつつ、特区制度の活用等も念頭に、2017年目途に公道実証を実現。
- 公道実証の結果を踏まえ、安全性を確保しつつ、2020年までにサービス実現。



※4 車内にドライバーは存在しないが、車外（遠隔）にドライバーに相当する者が存在し、その者の監視等に基づく自動走行システム。
 ※5 ジュネーブ条約（1949年作成：日本締結）

- これに加え、過疎地等における専用空間で実施する無人自動走行等の移動サービスについて、実証試験を重ねつつ、2020年までに運行開始。

<その他の自動走行システム>

- 次世代都市交通システム、トラックの隊列走行、自動バレーパーキング

<安全運転支援システム等>

- 自動ブレーキ、ドライバー異常時対応システム、緊急通報・事故情報通報システム、ドライブレコーダー、ETC2.0など

<ITS・自動走行のイノベーション推進>

<自動走行システムの開発・普及>

- 研究開発・実証の推進
- 基準、標準の整備と制度面での取組

<交通データ基盤の整備と利活用>

- ダイナミック・マップなどのデジタルインフラの整備
- 交通関連データの整備・利活用

<連携体制の整備その他>

- プライバシー、セキュリティへの対応
- 社会全体の連携体制、社会受容性の確保

官民ITS構想・ロードマップ2017（仮称）の策定に向けて

- ITS・自動運転を巡る最近の動向を踏まえ、2016年12月よりIT総合戦略本部の下に道路交通ワーキングチームを設置し、官民ITS構想・ロードマップ2017（仮称）の策定に向け、検討を開始。
- その際、各府省庁の取組など政府全体の動きを踏まえ、完全自動運転実現へのシナリオ・制度的課題などについて検討を予定。

＜IT総合戦略本部 道路交通ワーキングチーム 検討スケジュール（案）＞

- 第1回（2016年12月7日（水））
 - ITS・自動運転を巡る最近の動向
 - 自動運転レベルの定義を巡る動きと今後の対応
 - ⇒ 従前、我が国においてはレベル4までの定義を用いてきたが、国際的に広く用いられているレベル5までの定義を全面的に採用することで、概ねの了承を得た。
- 第2～3回（2017年2～3月頃）
 - 官民ITS構想・ロードマップ2016の改定に向けた論点整理・検討

具体的な論点（例）

 - ✓ 完全自動運転実現へのシナリオ・制度的課題
 - ✓ ダイナミックマップの実用化・高度化に向けた方策

（注）日本再興戦略2016に「2020年以降、完全自動走行の実現を目指す方策等について、検討を行う。」との記載有り。
- 第4回（2017年4月頃）
 - 官民ITS構想・ロードマップ2017（仮称）骨子について
- 第5回（2017年5月頃）
 - 官民ITS構想・ロードマップ2017（仮称）（案）について

※第2回以降、各府省庁の取組について適宜ご報告いただく。