

# 高度自動運転社会の実現

2018年3月30日

一般社団法人 日本自動車工業会  
安全・環境技術委員長  
(日産自動車取締役 副社長)

坂本 秀行

- 自動運転技術の目的
- 現在の自動運転技術レベル（実証例）
- 高度自動運転技術の実現・普及に向けて

# 世界で最も安全、効率的で、 自由なモビリティ社会の実現



事故ゼロ、渋滞ゼロ  
自由な移動と高効率な物流

全ての交通参加者のため

※2015年11月「自動運転ビジョン」より

## I. 人が移動するための 自動運転

**自家用車** 動画紹介



自由に/いつでも/好きな場所へ

**Robot Taxi**



限定エリア/限定経路/低車速

## II. モノを運ぶための 自動運転

**隊列走行**



**Robot 配送**



限定エリア/限定経路/低車速

# 自動運転実験車両の公道走行



## <業界の取組>

- 2020年までに、高速道路での自動運転技術（レベル3）の実現を目指す
- 2020年以降に、一般道へ順次拡大する
- 貨物輸送における高速道隊列走行の実用化を目指す



- この取り組みに向け、政府におかれても「**制度整備大綱**」に基づく制度の具体化をお願いしたい
  - 安全に自動運転技術を導入する為の段階的な車両安全基準の整備
  - 自動運転技術導入に関わる交通ルールの整備（セカンダリー・アクティビティの明確化、交通流を乱さない合分流のありかた等の課題解決 等）
  - 自動運転の社会受容性の醸成
- 自工会も、政府の検討に積極的に貢献していく

## ■ 自工会では、2020年オリパラに向けて『実証実験』を計画

### オリパラショーケース



自動運転バス・一般道でのレベル2-4の実証  
(羽田/都心)



高速道路での自動運転実証  
(羽田-臨海/都心)



一般道でのレベル4自動運転実証  
(臨海副都心)

2020年**オリンピック・パラリンピック実証実験**に向け、高精度地図・インフラ等、環境整備に関して、関係省庁等の協力をお願いしたい。

- **高速道路**
  - ・路車間通信インフラ（合流部・ETC通過支援）、高精度地図
  - ・隊列走行に対応した道路・通信インフラの整備
- **一般道路**
  - ・高精度地図
  - ・歩車・右直分離信号、路車間通信インフラ（信号情報配信）等
- (共通)
  - ・白線、標識、ガードレール等の更新・設置

➡ **実証成果をレガシーとして、将来モビリティの基盤とする**

**ご清聴ありがとうございました**