

自動運転自動車の公道走行実験の概要とその課題

Overview and results of public road driving experiments of autonomous vehicle

金沢大学, 菅沼 直樹¹

Autonomous Vehicle Research Unit, Institute for Frontier Science Initiative, Kanazawa Univ.¹

近年, 自動運転自動車に関して大きな注目が集まっている。自動運転自動車は, 従来ドライバーが認知・判断・操作を行ったものを主に車載のセンサ, コンピュータ及びアクチュエータにより代替するものである。自動運転自動車の導入により, 自動車事故において大きな割合を占めるドライバーの運転ミスに起因する事故を防止できる可能性がある。また, 例えば自動運転システムをバス, タクシーといった公共交通機関として活用することにより, これまで経済的, ドライバ不足の観点で導入が難しい, もしくは走行頻度が限られた地域において, 新たなモビリティサービスが展開可能になる可能性を秘めている。

このような背景から著者等の研究室は, 2015 年 2 月 24 日より国内の大学としては初となる, 市街地における自動運転自動車の公道走行実証実験を開始した[1] (図 1)。この実証実験では, 将来高齢過疎地域において自動運転自動車を公共交通機関の一部として活用するための技術開発および社会導入に対する検討を行っている。本講演ではこの取り組みについて紹介するとともに, 得られた課題について述べる。



(a) 公道実証実験開始時の様子



(b) 公道走行中の自動運転自動車

図 1 自動運転自動車の公道走行実証実験

謝辞

本研究の一部は総務省 戦略的情報通信研究開発推進事業 (SCOPE) 地域 ICT 振興型研究開発「自動運転車の地域振興へ活用に向けた研究開発(No.152305001)」, による成果を活用して行われた研究である。

参考文献

- [1] 菅沼直樹, 林悠太郎, 永田大記, 高橋謙太, “高齢過疎地域における自動運転自動車の市街地公道実証実験概要”, 自動車技術会学術講演会 講演予稿集, No.14-15S, pp.390-394, 2015