

令和3年度
無人自動運転等の先進MaaS実装加速化推進事業
（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））

テーマ別説明

テーマ3 「高速道路における隊列走行を含む高性能トラックの
実用化に向けた取組」

令和3年9月8日

1. テーマ3事業の狙い

「トラック隊列走行の社会実装に向けた実証」(経産省2016～2020年度)を踏まえ、物流の担い手不足解消や物流効率の向上に向け、大型車メーカー各社および物流事業者をはじめとする関係者と取り組み、自動走行技術を用いた幹線輸送の実用化により2026年度以降の社会実装を目指す。

2. 目標

- 2025年度以降の高速道路におけるレベル4自動運転トラックの実現
- 2026年度以降の実用化・社会実装

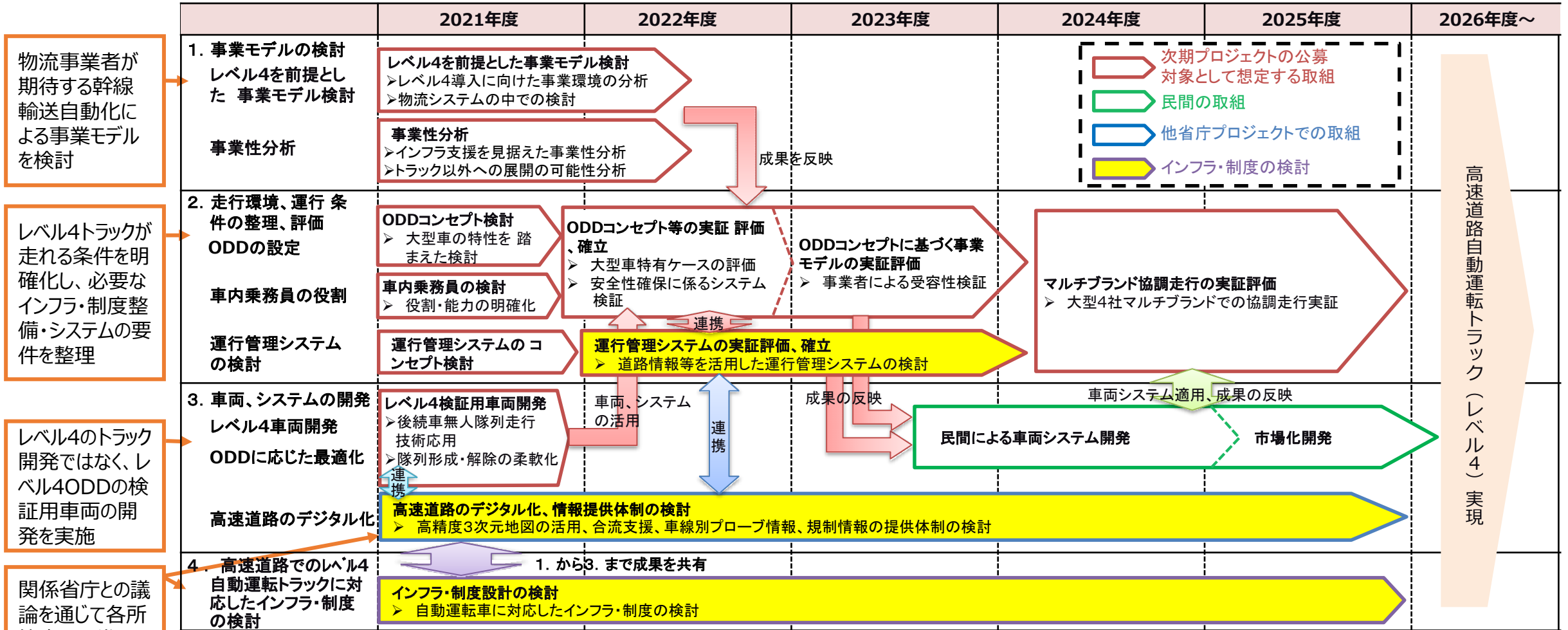
テーマ3：5年間の推進計画

実施目標1

インフラ・制度整備に資する要件を整理し、関係省庁等との協議の上で、**設定されたODDを構成する車両技術・インフラ及び制度整備が適切に実現される**目途付け。

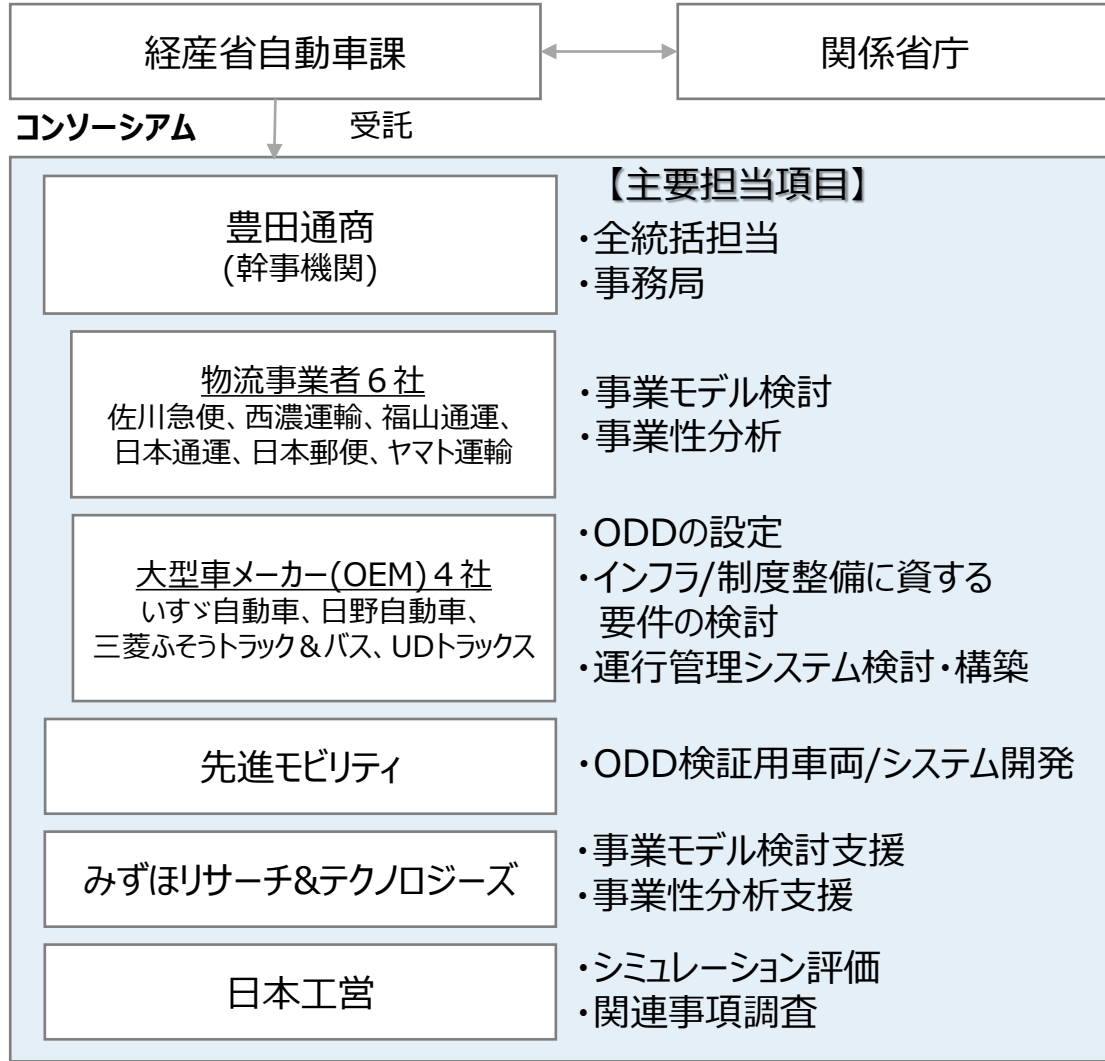
実施目標2

インフラ・制度整備の進捗に応じ、社会実装に向けて実現可能な、**高速道路上でのレベル4トラック運行共同事業形態を確立**。

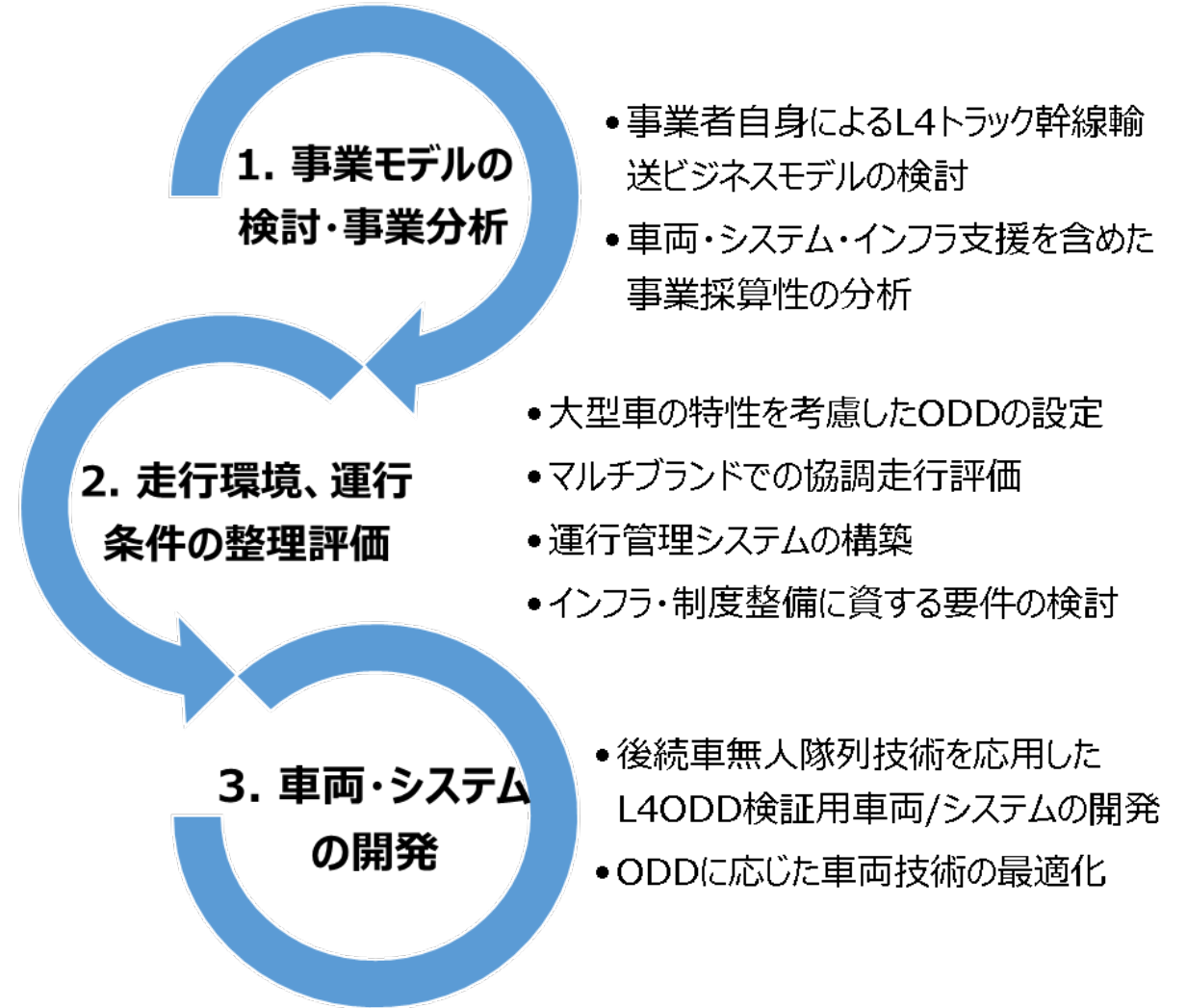


テーマ3：取り組み方針

1. 取り組みの基本構成



2. 相互連携し取り組む3つの活動



テーマ3：2021年度実施事項フローチャート

インフラ・制度整備検討

(関係省庁)⇔大型4社,先進モビ,豊通

車両/システム開発

大型4社,先進モビ,豊通

走行環境・運行条件検討

大型4社,先進モビ,工営,豊通

事業モデル検討

佐川,西濃,日通,日本郵便,福通,ヤマト,みずほR&T,工営,豊通

※ODD：Operational Design Domain (運行設計領域)
自動運転システムを開発・設計するうえで、それぞれのシステムが作動する前提となる走行環境条件のこと

物流事業者ヒアリングを行い、高速道路でのレベル4自動運転トラックの基本的な在り方を確認

上記に基づき以下3点を実施：
➤ **走行シナリオ案**の作成
➤ **想定ODD**（走行／運行環境）の設定
➤ ユースケースの特定と**リスクの洗い出し**

想定ODDを可能とする
インフラ支援・制度整備の実現性を検討

洗い出されたリスクに基づき、**リスク回避策**を設定

リスク回避策を実現するシステムのアルゴリズムとそれに基づく**ODD検証用車両を開発**

運行監視システムの
コンセプト検討

走行シナリオ案および想定ODDの**受け入れ可否**を検討

走行シナリオ案および想定ODDに基づく、**事業モデルの検討と事業性の分析**を実施

2022年度計画に続く

テーマ3：検討体制・個別検討WG

