

自動と手動の切り替え 和魂技術ロードマップ



自動・手動の切り替えが必要な自動走行レベル

自動化レベルは道路環境に応じて変化

静的情報
動的情報 (高度化)
管制

ドライバーへの情報提供HMI技術
運転監視技術 (システム限界, ドライバ限界)
自動・手動切り替え手法

H27(2015) H28(2016) H29(2017) H30(2018) H31(2019) H32(2020)

ドライバー・システムの協調運転システムの研究 (Shared Driving) + 自動化レベルの状況適応

ドライバーとシステムの操作介入・権限移譲のガイドライン策定 (制動、操舵)

★ 高速道路での自動走行の実用化予定

運転監視手法の構築
 ドライバ行動モニタリング技術・状態把握の開発
 ドライバの余裕度・運転限界の推定技術の確立

ドライバーへの適切な情報提供HMI (自動から手動へのHMI設計)

ドライバが運転不可状態: デッドマン装置
 制動・操舵: (手動から自動への介入手段の設計)

参考文献

SIP 自動走行システム
研究開発計画資料 2014.11