

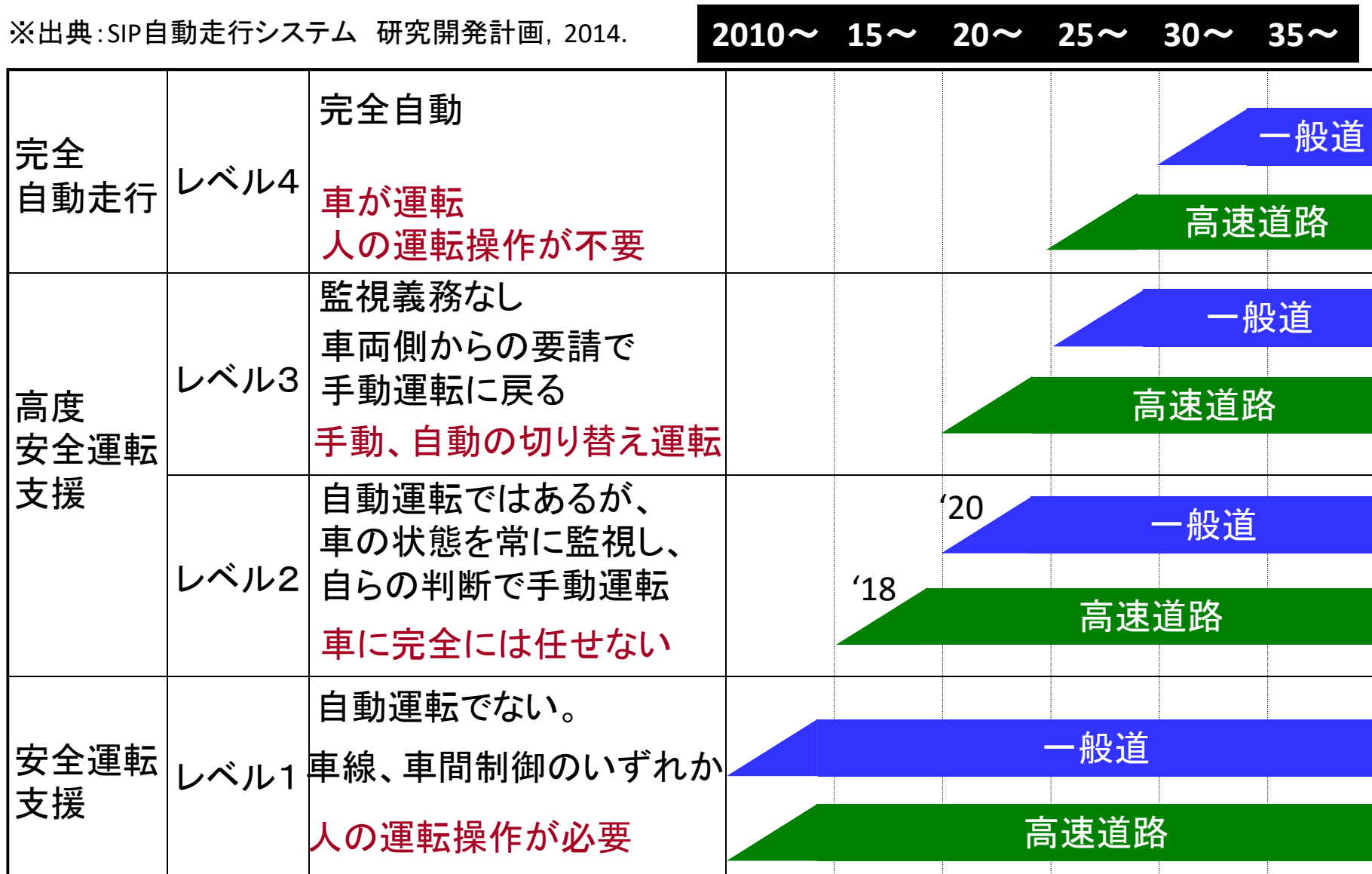
自動運転システム 洋才技術ロードマップ

システム	2015	2016	2017	2018	2019	2020～	
自律型自動運転システム (Autonomous Vehicles)	ADAS(Advanced Driver Assistance System)の高度化(レベル1)			ADASの複合化(レベル2)		条件付自動運転(レベル3)	
	<ul style="list-style-type: none"> 自動ブレーキ(AEB: Autonomous Emergency Braking)対車 city, urban 自動ブレーキ(AEB)対歩行者 自動ブレーキ(AEB)対自転車 ACC(Adaptive Cruise Control) 車線維持支援 駐車支援 全方位衝突回避 			<ul style="list-style-type: none"> ACC+LKS, etc. 合流支援 車線変更支援 		<ul style="list-style-type: none"> 高速道路自動運転(ドライバ介入あり) 	
	低速運転での自動走行(レベル4)						高速道路完全自動運転
					<ul style="list-style-type: none"> 自動駐車 渋滞自動運転 	ロボットタクシー	
協調型自動運転システム (Connected Vehicles)	先読み運転制御						
	路車/車車協調 CACC(車群制御)						
	ビッグデータを活用した先読み運転支援 (Connected Car Cloud)			車車間通信の自動走行制御			
	地図連携自動走行制御 (Dynamic Map Cloud)			人間の異常時(居眠り, 心臓発作)の自動停止機能 遠隔操作による自動運転(官制センタによる遠隔操作) ※人間の異常時のオーバーライド			
行政の動き	戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)				東京オリンピック		

LKS: Lane Keeping System, CACC: Cooperative Adaptive Cruise Control

自動運転レベルと実用化時期の予測（SIP、民間）

※出典：SIP自動走行システム 研究開発計画，2014.



参考文献

テクノロジー・ロードマップ2015-2024

日経BP未来研究所, 自動運転, pp.42-43.