

「道路政策の質の向上に資する技術研究開発」(平成21年度採択)

中間評価結果

番号	研究名	研究代表者	評価
21-2	地域 ITS 技術を用いた車線・道路幅員減少区間等における安全かつ円滑な走行支援手法の研究開発	高知工科大学 教授 熊谷 靖彦	B
<p>< 研究の概要 ></p> <p>地域の実情を考慮した ITS (地域 ITS) 技術を活用し、車線・道路幅員減少区間等における効果的・効率的な走行支援システムの開発を、全国展開を意識しつつ行うとともに、システム導入の評価ツールとして交通シミュレータの開発を行うものである。</p> <p>< 中間評価結果 ></p> <p>1年目の評価意見を踏まえ、1.5車線区間の走行支援システムの研究進捗は概ね順調であり、相応の研究成果が期待できる。ただし、いくつかの指摘事項を踏まえ、研究を推進することが妥当である。</p> <p>< 今後の研究計画・方法への指摘事項 ></p> <ol style="list-style-type: none"> 研究成果の見通しは大いに期待できるので、1.5車線の課題については、単なる「警告」提示にとどまらず、積極的にドライバーの行動を「制御・誘導」する方向で開発システムの最終形をイメージした上で推進することにより、新道路技術というにふさわしい大きな成果を期待しうる研究として作り上げていただきたい。 中山間地域での通信インフラの未整備に伴う課題の解決方策についても、成果を出すよう取り組んでいただきたい。 他県への適用にあたっての課題等についても、整理いただきたい。 実験を実施する一方で、1.5車線的区間での走行支援システムの評価ツールとして交通シミュレーションやDSを導入する必要性が必ずしも明確でない。実道実験の評価が、アンケート、ヒアリングに加えて、ドライブレコーダによる微視的挙動分析によっても行われるようであるが、分析、評価の方針、指標や対向車との位置と退避場所の利用との関係を把握する必要があるので、検討いただきたい。また、対向車の車種も伝達し、対向大型車を回避するニーズに対応できるようにしていただきたい。 ITS 車載器搭載車に効果が限定されることから、同車両の微視的挙動の観測、分析が必要と考えられるため、こうした点を明らかにした研究計画としていただきたい。なお、可搬型 LED 表示板であれば、現状でも巨視的な効果評価が可能と考えられる。 高速道路の片側交互通行規制時対策は、当初目的である中山間地域での走行支援の応用を検討いただくことが望ましい。 			