

「道路政策の質の向上に資する技術研究開発」（平成31年度採択）

F S（実行可能性調査）評価結果（公表用／ソフト分野）

番号	F S 研究名	研究代表者	評 価
31-4	自動運転とシェアリングが融合した新しいモビリティサービスと社会・都市・生活の未来についての研究開発	熊本大学 教授 溝上 章志	B
<p>&lt;研究の概要&gt;</p> <p>「自動運転」と「シェアリング」は Society5.0 を支える主要技術であり、両者が統合した自動運転シェアリング (AVS: Autonomous Vehicle Sharing) は究極のモビリティサービスを提供するであろう。本研究開発では、AVS サービスに対する市民の要望や社会的受容性、既存公共交通事業との関係、駐車場需要や都市構造・社会生活への影響など、AVS サービスが実装された後の総合的モビリティサービスのあり方と社会・都市・生活の変化・変容について、技術的・社会的側面から検討を行う。</p> <p>&lt;FS評価結果&gt;</p> <p>シミュレーションモデルの開発により、AVS サービス実装後の自動車トリップの変化や利用需要の予測などを行える可能性が考えられ、研究成果を得ている。しかし、「研究期間全体での研究目標や研究計画の明確化」が十分でないなど課題があり、指摘事項に留意しながら新規課題として採択することが妥当であると評価する。</p> <p>&lt;今後の研究計画・方法への指摘事項&gt;</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>FS 採択時に、新道路技術会議から「研究期間全体での研究目標や研究計画をより明確化すること」を指摘しているため、この点への対応を必ず実施すること。</li> <li>研究遂行にあたり、「研究成果による、道路政策への貢献」を明確にすること。</li> <li>本研究はシミュレーションモデルが中心になると考えられるが、シミュレーションモデルが現実の状態をどの程度表現できるかの確認を確実に行うこと。その際、対象事例は荒尾市、熊本市の2事例で十分かどうかについても検討すること。また、本研究が完全自動運転時代の社会を対象にするのならば、完全自動運転車の開発動向を整理するとともに、現時点で想定できるその機能や特性を明らかにしたうえで、それを前提とする研究計画とすることも検討すること。</li> <li>外注の割合が大きすぎるので再考すること。</li> </ol>			

※本F S 評価は、新道路技術会議の各委員が評価を行い、第39回新道路技術会議において審議したものである。