

(公表用)

「道路政策の質の向上に資する技術研究開発」(平成29年度採択)

事後評価結果

番号	研究名	研究代表者	評価
29-2	対流型地域圏における自動走行システム普及に向けた新たな道路ストック評価手法	東京大学大学院 教授 原田 昇	B
<p><研究の概要> ※成果報告レポートより引用</p> <p>中山間地域の人流・物流ネットワークへの自動走行システムの導入・普及を目指し、道の駅を拠点とする自動運転サービスの実用化を目指した実証実験を通じて、自動運転に対応した道路インフラと地域の小さな拠点となり得る道の駅が有すべき機能を明確化し、自動走行対応型道路ネットワーク整備計画の立案と、ストック評価のためのデータプラットフォーム及び自動走行対応型道路の路線計画評価モデルの開発を行う。</p> <p><事後評価結果></p> <p>2つのガイドラインの提案や、次世代地域モビリティプラットフォームの構築など、社会的な実装を強く意識したとりまとめがなされており、一定の研究成果を挙げている。しかし、開発された個別モデルの統合やモデル・プラットフォームの有効性・妥当性の検証については、更なる検討・分析が必要であると考えられる。このことから、研究目的は概ね達成され、研究成果があったと評価する。</p> <p><参考意見></p> <ol style="list-style-type: none">1. 提案されたガイドライン、構築されたプラットフォームの妥当性と有用性の検証は今後の課題と思われる。2. プラットフォームに収録したデータについては、研究終了後も散逸することなく、継続して利用できることが必要である。3. かなりの長期的展望に立った研究であり、その足掛かりを固めたことが成果と言える。自動運転システムの技術等がまだまだ発展途上の段階で作成した「ガイドライン」に、直ちに有用性があるとは言い難いが、これをベースとして、技術発展とともに改訂を重ねれば良い。4. 最終的な研究成果の、国際的な研究進展プロセス上の位置づけが明確にされることを期待する。5. 3次元点群データのデータメンテナンスに関する研究成果の実務への展開が期待できる。			

※本事後評価は、新道路技術会議の各委員が評価を行い、第40回新道路技術会議において審議したものである。