

「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）

事後評価結果（公表用／ソフト分野）

番号	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	熊本学園大学 教授 溝上 章志	B

<研究の概要>

「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。

<事後評価結果>

- ・個々の研究成果は大変大きい一方で、自動運転とシェアリングの融合という当初の目的は結局達成されていない。
- ・オンデマンド型モビリティサービスの実際の導入活用に向けて、開発されたシミュレータや数理モデルの適用可能性や有効な活用方策については、更なる整理が必要である。
- ・当初の研究目的を達成するために残された研究課題も多いが、中間評価での指摘を踏まえ、適切な計画の変更がなされ、それに対しては成果があった。
- ・当初目的から修正されたため項目が絞られ、十分な成果が得られたように思われる。
- ・自動運転車に関する都市施設や道路空間の設計についてはより具体的な研究が望まれるが、概ね目的は達成され、適切な成果が得られている。
- ・シェアリングサービス等の実証実験やシミュレーションに関する個別の結果は得られている。
- ・カーブサイドやモビリティハブの設計や個人的・社会的受容性等の研究は最終課題から除外されたが、残されたものについては十分な成果があったと考える。

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。

<参考意見>

- ・自動運転とシェアリングの融合を最終的に目指さなかった理由として、「移動の利便性向上への効果はそれほど大きくない」ことを挙げている。ただ、研究代表者ご自身も述べているように、運行効率性等の改善は大きいはずであり、この部分の研究成果に期待していただけに残念に思う。
- ・シミュレータの更新パラメータの将来予測の方法論と可能性を示したことは、シミュレーションの適用可能性の向上という意味では有用な知見である。様々な事例への適用により手法の妥当性をより頑強なものにすることが望まれる。
- ・本研究の成果の大半は、シミュレーションの結果であると思う。シミュレーションにおいて、ダイヤモンドタクシ

一を40分以上待つ場合との設定があるようだが、現実的に考えてそれが可能かなど、改めて確認する必要があると思われる。

- 熊本都市圏という個別都市を対象とした研究であるが、他都市圏や中山間地域等においても適用できるよう、継続した研究が望まれる。

※本事後評価は、新道路技術会議の各委員が評価を行い、第48回新道路技術会議において審議したものである。