

日交研シリーズ A-740

平成 29 年度共同研究プロジェクト

「これからの道路交通政策

— 幹線道路の道路・交通管理から考える —

刊行：2019 年 1 月

これからの道路交通政策

— 幹線道路の道路・交通管理から考える —

Recommendations for Future Studies

— Traffic Policy based on the Traffic Control for Major Roads —

主査：高田邦道（日本大学名誉教授）

Kunimichi Takada

要 旨

本研究は、来るべき自動運転車時代の道路交通政策を道路管理および交通管理の視点から検討したものである。自動運転車技術の開発状況について昨年度は研究者の立場から、そして本年度は自動車の生産現場にいる技術者の立場からアメリカの滞在経験を踏まえてまとめである。そのうえで、自動運転車時代に相応しい道路管理と交通管理を念頭に、これからの道路交通政策として、幹線道路に限定してきた議論の中で、逆走対策と自動運転支援の肝となる路側空間の有効利用についてまとめたものである。

キーワード：自動運転車、道路管理、交通管理、幹線道路

Key word：driverless car, road management, traffic management, major roads