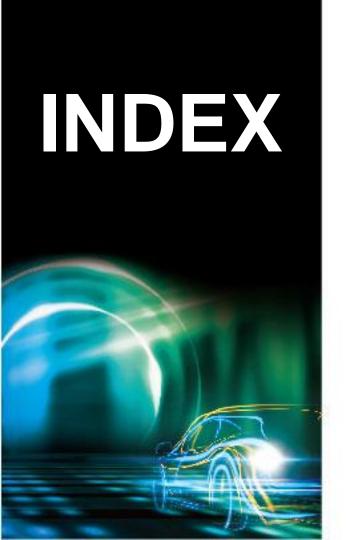


自動運転の社会経済インパクト評価

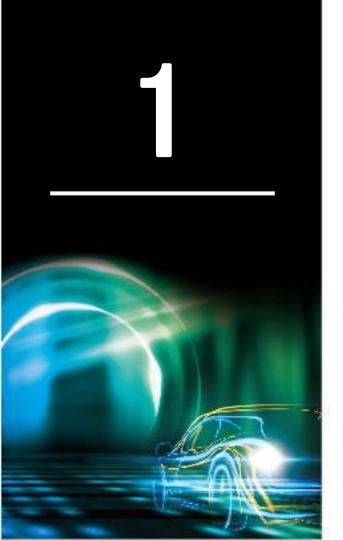
三好博昭(同志社大学), 渡辺昭次(同志社大学), 紀伊雅敦(香川大学)







- 1. 自動運転車の普及シミュレーション概要
- 2. 動学モデル
- 3. 静学モデル
- 4. 交通事故削減効果



自動運転車の普及シミュレーション概要

「自動運転による交通事故低減等へのインパクトに関する研究」(東京大学、 同志社大学実施)の全体像



SDGs

普及シミュ

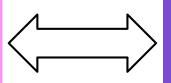
社会経済インパクト分析

道路交通への影響

交通サービス分野へ の影響

産業・社会分野への 影響





際連携

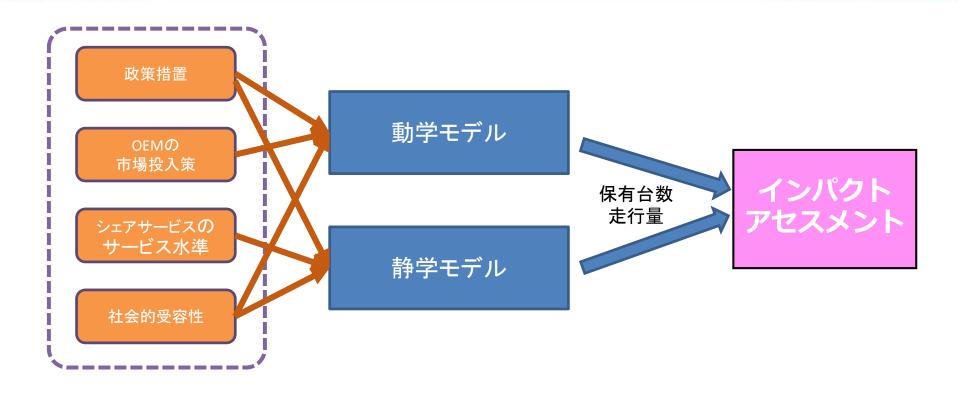


2つの普及シミュレーションモデル

- シミュレーション結果を、本研究PJで実施する各種インパクト・アセスメントのための共通データとして利用するために、2 種類の自動運転車普及シミュレーションモデルを構築。
- 動学モデル: SAE Level 4までの自動運転車の普及シミュレーション
- 静学モデル:ドライバー不要の自動運転車が実現した状況 下での自動運転車の普及シミュレーション



シミュレーションの目的



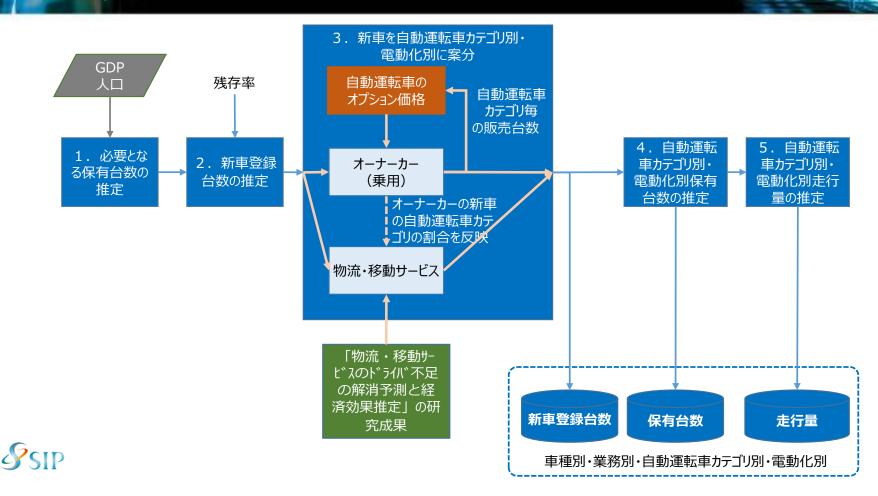


動学モデル

自動運転車カテゴリー

ì	カテゴリ	高速道路	一般道路	対応技術など
	C0	SAE Lv. 1以下	SAE Lv. 1以下	C1を下回る水準
	C1	SAE Lv. 1 運転支援	SAE Lv. 1	以下の4つの装置をすべて搭載 ・衝突被害軽減ブレーキ ・ペダル踏み間違い時加速抑制装置 ・車線逸脱警報装置 ・車間距離警報装置
	C2	SAE Lv. 2 部分運転自動化	SAE Lv. 1	C1に加え、 ・高速道路におけるLKAS (レーンキープアシストシステム) + ACC (アダプティブクルーズコントロール) ・高速道路における自動レーンチェンジ
	С3	SAE Lv. 3 条件付き運転自動化	SAE Lv. 2	C2に加え、 - 高速道路におけるLv. 3の自動運転 - 一般道におけるLv. 2の運転支援
	C4	SAE Lv. 4 高度運転自動化	主要幹線道路における SAE Lv. 3	C3 に加え、 ・高速道路における Lv. 4の自動運転 ・一般道の主要幹線道路における Lv. 3 ・一般道では、システムの要請に応じて運転操作の引継ぎ(TOR)が発生
SI	C5	SAE Lv. 4 高度運転自動化	主要幹線道路における SAE Lv. 4	C4に加え、 ・一般道の主要幹線道路におけるLv.4 ・運転操作の引継ぎ(TOR)は発生しない

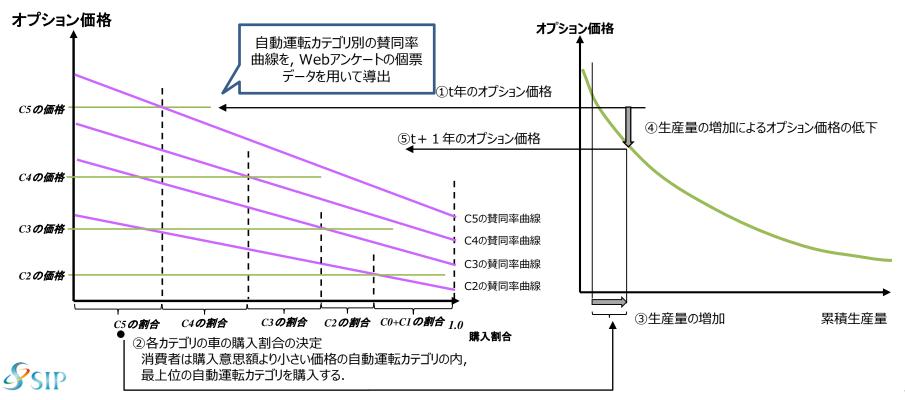
全体像



新車の自動運転車カテゴリ別案分

カテゴリ別の購入割合の決定方法

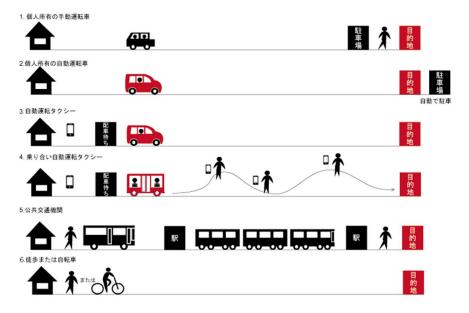
供給価格の決まり方(C5を例にして)



静学モデル

モデル構築の目的

- ◆ ドライバ不要の自動運転車が実現した社会で、自動車の保有状況や利用状況が どのようになるかを推定。
- ◆ ドライバ不要の自動運転タクシーによるカーシェア・ライドシェアの実現を想定し、 消費者は6種類の交通手段が利用可能と設定



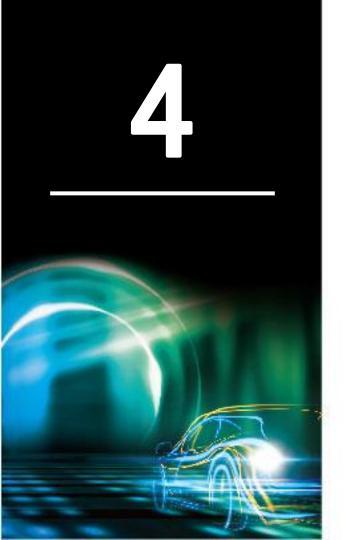


分析内容

自動運転車の価格や自動運転タクシーのサービス水準と利用料金、 自動運転車への利用期待に応じて以下がどのように変化するのか を推計

- 消費者の交通手段選択
- 自家用乗用車や自動運転タクシーの保有状況や走行量

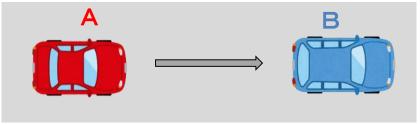




交通事故削減効果

自動運転の経済的特色

自動車 Aは前方の自動車Bに追突寸前



出所)自動車のイラストは「いらすとや」からダウンロード

自動車Aのエアバッグシステムは自動車A のドライバーを守る

自動車Aの衝突被害軽減ブレーキは自動車Aと自動車 Bのドライバーを守る



加害者の非金銭的損失に関するweb調査

加害者調査と被害者調査の2種類のWebアンケートを実施。

◆ 加害者調査:四輪車同士の事故で、自身の運転ミス(自身の過失割合は 10を想定)によって相手方(1名を想定)を死亡させる確率を20万分の1と 仮定した上で、それを50% (90%)軽減させるデバイスに対するWTP(1 年間の利用料金)を計測。

◆ 被害者調査:四輪車同士の事故で、事故の相手方の運転ミス(自身の過失割合は0を想定)によって自身が死亡する確率を20万分の1から50% (90%)軽減させるデバイスに対するWTP(1年間の利用料金)を計測。



