

自動運転車を利用した 高速道路のアウトバーン化

背景

高速道路は物流や旅行・帰省等様々な状況で利用されており、広域移動を支える重要な道路である。現在の高速道路は物流トラックと乗用車が混在しているが、物流トラックと乗用車の走行速度が異なる。

そのため、高速道路の階層区分を分けることが望ましいと考える。

アイデアその1（高速走行レーンの整備）

高速道路に高速走行レーンを整備して、アウトバーンのように規制速度を適用しない。高速走行レーンは乗用車のみ通行可能とする。

これによって、乗用車の更なる高速移動が可能となる。既存の高速道路（速度規制あり）でも乗用車の交通量が減り、混雑による速度低下を防ぐことが可能である。特に連休の渋滞緩和効果が期待できる。



図1 ドイツのアウトバーン

アイデアその2（自動運転車の利用）

速度規制をなくした場合、無理な運転による重大事故が増加することが懸念される。

そのため、高速走行レーンを走行可能な車両は自動運転車に限定する。更に走行速度を180km/h一定とし、安全な車間距離を確保することで事故を抑制する。道路はシェルター構造とし、事故の外的要因をさらに軽減する。



図2 自動運転車の車内の様子

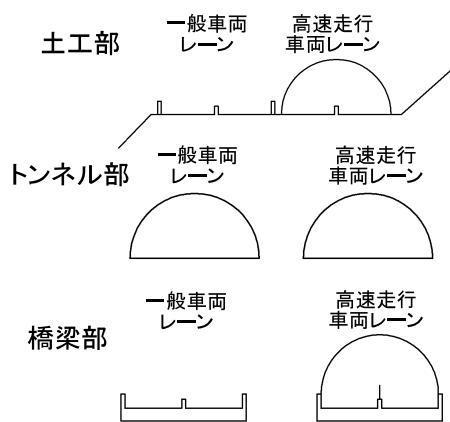


図3 横断面

**シェルターで
事故の外的要因
をさらに軽減**



図4 アウトバーンを走る自動運転車
(予想図)

まとめ

自動運転車を利用した高速道路のアウトバーン化を行うことで、安全な高速移動を実現することができる。また、自動運転車の利用促進にもつながり、経済の活性化を促すことができる。