

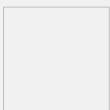
為促進自駕車研發和推廣，日本國土交通省召集產官學研各界成立先進安全汽車（Advanced Safety Vehicle, ASV）推進檢討會，檢討設計自駕車時之注意事項，並於2020年7月17日公布「最後一哩路自駕車系統基本設計書」（ラストマイル自動運転車両システム基本設計書），希望能藉此達成確保地方交通運輸能量及加速自駕車落地之目標。

「最後一哩路自駕車系統基本設計書」將操作適用範圍（Operational Design Domain, ODD）定義為限定區域或駕駛環境條件，並提出所有自駕車應具備之共通ODD，包括（1）道路/地理條件：目標道路、行駛道路；（2）環境條件：時間、天氣；（3）行駛條件：行駛速度；（4）行駛空間：可支援自駕車行駛之基礎設施，以及可提醒用路人注意正在進行自駕車實驗之設施。此外，由於不同應用情境會影響ODD之設定，故本書以限定路線下往返之自駕車為代表，說明在個案中該如何進一步檢討ODD。以行駛速度為例，在共通ODD中，最後一哩路自駕車時速應為30公里，但在提供限定路線內往返之載客服務時，自駕車的時速應設定在12公里以下。最後，「最後一哩路自駕車系統基本設計書」內整理最後一哩路自駕車共通及特有之技術要件，以及設計時應留意和確認的問題。

本文為「經濟部產業技術司科技專案成果」

相關連結

- [ラストマイル自動運転車両システムのガイドラインを策定しました！~地域の移動手段確保に資する自動運転車両の早期実用化に向けて~](#)
- [加拿大交通部提出加拿大自駕系統安全評估文件](#)
- [英國BSI發布自駕車發展與評估控制系統指引](#)



周晨蕙
組長 編譯整理

上稿時間：2020年11月

進階閱讀：

- 柯亦儒，〈加拿大交通部提出加拿大自駕系統安全評估文件〉，2019/10，<https://stli.iii.org.tw/article-detail.aspx?tp=5&i=180&d=8308&no=67>（最後瀏覽日期：2020/10/05）。
- 柯亦儒，〈英國BSI發布自駕車發展與評估控制系統指引〉，2020/07，<https://stli.iii.org.tw/article-detail.aspx?tp=5&i=180&d=8492&no=67>（最後瀏覽日期：2020/10/05）。

文章標籤

推薦文章