

日交研シリーズ A-700

平成 28 年度研究プロジェクト

これからの道路交通政策

—非幹線道路の道路・交通管理から考える—

刊行：2018 年 4 月

これからの道路交通政策

—非幹線道路の道路・交通管理から考える—

Recommendations for Future Studies

—Traffic Policy based on the Traffic Control for Feeder 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。世界に伍して車両技術を提供ができる実力があながら、わが国では、その技術を社会システムに落とし込むことが難しく、社会実験で証明できにくい。わが国独特の課題で、人はそれをガラバコス社会というが、交通社会にも国際基準と異なる点が多々存在する。そこで、自動運転車および多車種の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の議論のうち、非幹線道路に限定してとりまとめた。欧米の自動車先進国の都市づくり、自動車への対応の仕方をベースに地区交通管理計画として自動運転車の受け入れのための道路管理と交通管理のあり方と課題を整理したものである。

キーワード：自動運転車、道路管理、交通管理、非幹線道路

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