

1. Report No. UMTRI-2015-2		2. Government Accession No.		3. Recipient's Catalog No.	
4. Title and Subtitle 交通の安全と自律運転車両： 従来の車両との道路相互使用と一般的な限界				5. Report Date January 2015	
				6. Performing Organization Code 383818	
7. Author(s) Michael Sivak and Brandon Schoettle				8. Performing Organization Report No. UMTRI-2015-2	
9. Performing Organization Name and Address The University of Michigan Transportation Research Institute 2901 Baxter Road Ann Arbor, Michigan 48109-2150 U.S.A.				10. Work Unit no. (TRAIS)	
				11. Contract or Grant No.	
12. Sponsoring Agency Name and Address The University of Michigan Sustainable Worldwide Transportation				13. Type of Report and Period Covered	
				14. Sponsoring Agency Code	
15. Supplementary Notes Information about Sustainable Worldwide Transportation is available at http://www.umich.edu/~umtriswt .					
16. Abstract 自律運転車両には、交通の安全、従来の車両を使うことができない人々の機動性、排ガスの問題、などを改善することが期待されている。この白書では、自律運転車両に関する交通の安全問題を論じている。 安全は、以下の4つに分類される。： (1) 自律運転車両は、乗物、道路、および環境要因としてだけでなく、他の交通参加者による事故の原因に貢献する事を補償できるか？(2) コンピュータによる判断の為に必要な、すべての関連した情報を自律運転車両に供給できるか？(3) 自律運転車両の計算速度、一定の警戒、転導性の不足は、経験豊かなドライバーの予想知識を無視することができるか？(4) 従来の車両と自律運転車両が相互に道路を使用すると予想される長い過渡期の間、道路交通の安全にはどのように影響するのか？ 提示された議論は、以下の結論を支持する。： (1) 自律運転車両による事故死者0(ゼロ)の予想は現実的ではない。(2) 自律運転車両が経験のある中年ドライバーより安全であることは、必然的結果ではない。(3) 従来の車両と自律運転車両が道路を共有している間は、少なくとも従来の車両にとっては、実際には安全は悪化するかもしれない。					
17. Key Words 自律運転車両、自動走行車両、ドライバーレス車両、安全、 自律運転車両と従来の車両の相互交通				18. Distribution Statement Unlimited	
19. Security Classification (of this report) None		20. Security Classification (of this page) None		21. No. of Pages 11	22. Price