

第1回 新技術・新サービスに関する検討ワーキンググループ 議事概要

1. 開催日時等

- ・開催日時：平成30年7月27日（金）10：00～12：00
- ・開催場所：合同庁舎2号館地下1階警察庁第8会議室

- ・出席委員等（敬称略）

東京工業大学環境・社会理工学院土木・環境工学系教授 朝倉康夫

ITS Japan 専務理事 天野肇

筑波大学副学長・理事 稲垣敏之

法政大学大学院法務研究科教授 今井猛嘉

自動車ジャーナリスト 岩貞るみこ

東京大学生産技術研究所教授・モビリティ・イノベーション連携研究機構長 須田義大

【欠席】

警察庁交通局交通企画課長

警察庁長官官房参事官（高度道路交通政策担当）

警察庁交通局交通企画課自動運転企画室長

警察庁交通局交通企画課理事官

警察庁交通局交通企画課課長補佐

警察庁交通局交通指導課課長補佐

警察庁交通局交通規制課課長補佐

警察庁交通局運転免許課課長補佐

- ・オブザーバー

経済産業省製造産業局自動車課 ITS・自動走行推進室長

国土交通省道路局道路交通管理課高度道路交通システム（ITS）推進室長【代理出席】

国土交通省自動車局技術政策課自動運転戦略室長

2. 議事進行

2.1. 開会

※事務局より開会を宣言。

2.2. 討議

高速道路での隊列走行と限定地域での無人自動運転移動サービスについて討議した。各委員からの主な意見等については、次のとおり。

【隊列走行に関する意見】

- ・ 現在の技術レベルを前提に、全国のどの道路であっても走行することを想定して交通ルールを定めると厳しいものにならざるを得ないであろう。今後の技術開発を見据えて、一定の条件下で安全性を確保すれば、様々な走行が可能となり得る方法が望ましい。
- ・ 現時点で、一般的な交通ルールを定めるのではなく、車両の性能や道路環境等を勘案し、個別具体的に通行の可否や方法を定める方が良い。
- ・ 後続無人の隊列走行の実証実験について政府の工程表では当初後続車有人とされているが、「車間」が詰まっている周囲の環境もほとんど見えない中で、緊急時に後続車のドライバーが対応できるかという人間の能力を超える問題が生じる。最初は有人で行い安全が確認できたら無人にという接続は容易ではないであろう。
- ・ 隊列走行の実現に向けて議論する上では、車線数等の道路構造、通信インフラや白線等の整備状況、隊列を形成、解除する場所、隊列が交通流に及ぼす影響等を考慮して、どのような道路環境で走行することを想定するのも重要であろう。
- ・ 現時点、どのような技術的検討や実験が進められ、どのような事態を想定した実験が進められているのかを踏まえ、議論を進める必要があるのではないかと。
- ・ 電子牽引による後続車無人隊列走行システムでは、先頭車両のドライバーが隊列内の全ての車両について、後続車無人隊列走行システムの作動等も含めた運行前点検や、走行中の周辺環境の監視等を行うことが求められるだろう。先頭車両のドライバーに求められる行動等を学習させ、理解度を確保する仕組み等の在り方について検討が必要であろう。

【限定地域での無人自動運転移動サービスに関する意見】

- ・ 現時点、全ての交通ルールを完璧に遵守できる自動運転技術が確立されているわけではなく、無人の自動運転車が、一般交通の中で、他の車両と同等に走行することは困難と考えられるため、実運用を視野に入れ、車両の性能や個別具体的な地域の環境等に応じて柔軟に運用できるルール作りが求められるのではないかと。
- ・ 2020年までに実現を目指している自動運転移動サービスについては、一般的な交通ルールを定めるのではなく、車両の性能や道路環境等を勘案し、個別具体的に通行の可否や方法を定める方が良い。

- ・ 現時点の技術的動向を踏まえて検討する必要があるだろう。
- ・ 限定地域における移動サービスのニーズ、在るべきルール、技術がどこまで対応できるかを俯瞰的に見ながら検討する必要があるだろう。
- ・ どのような情報環境においてN台の車両がコントロールされるのか立ち入って見ないとうまく議論ができない。
- ・ 遠隔監視・操作者に求められ得る役割については、いわゆる新交通システムにおけるオペレーターの果たす役割や情報環境の如何が参考となるのではないか。
- ・ 操作の熟練度によっては、コントローラー等でも自動車の安全な制御ができるだろう。

2.3. 閉会

(以上)