

自動配送ロボット（近接監視・操作型及び遠隔監視・操作型）公道実証実験手順

① 「自動運転の公道実証実験に係る道路使用許可基準」（令和2年、警察庁）を踏まえて、実験計画案を作成（※）

ただし、

- 近接監視・操作型の場合、監視・操作者が電気通信技術により送信された映像及び音により状況を把握することに伴う事項等は除く
- 近接監視・操作型の場合、監視・操作者が常に実験で使用する自動配送ロボット（以下「実験車両」という。）の近傍で監視・操作する形態とする
- 遠隔監視・操作型の場合、実験車両から遠隔に存在する監視・操作者が映像及び音により実験車両の周囲及び走行する方向の状況を把握し、監視・操作する形態とする
- 道路運送車両の保安基準の規定への適合性（同基準の緩和措置を含む。）については、国土交通省に確認する
- 実験車両が歩道等を通行する場合、併せて、実験車両の構造、走行方法、実験の実施時間等について「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準（平成30年3月一部変更）」も踏まえる

※ 警察庁交通局交通企画課が実験計画案の事前相談に応じる

円滑な道路使用許可のため、
警察庁が都道府県警察と連絡調整

② 関係都道府県警察と調整の上、所轄警察署へ道路使用許可申請

- 事前に実験場所の地元関係者（自治体、自治会等）に説明するなど、地域の理解や同意を得る

所轄警察署長が道路使用許可

③ 実証実験実施

ただし、

- 実験車両に随行するなどした警察官等による、実験車両が確実かつ安全に走行できることの確認（公道審査）を経て行う
- その他、当該許可に付された条件に従って行う

④ 地域の評価の検証（アンケートの実施等）