

自動運転の実現に向けた警察の取組

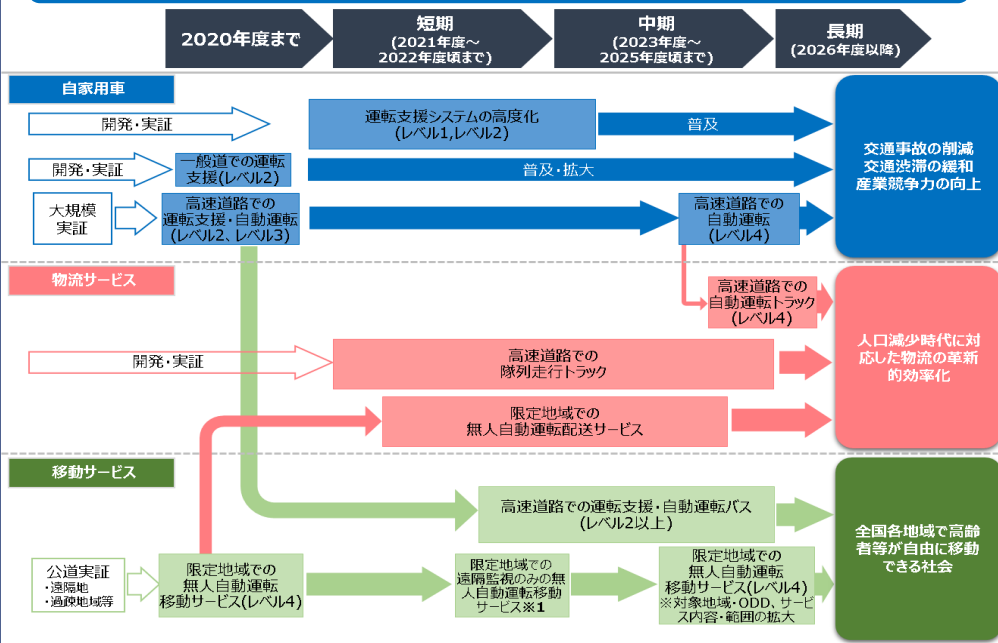
取組の姿勢

自動運転技術については、交通事故の削減、渋滞の緩和等に有効な技術と考えている。
警察としても、我が国の道路環境に応じた自動運転が早期に実用化されるよう、その進展を支援する観点から各種取組を実施している。

自動運転システムのレベル

レベル1	システムが前後・左右のいずれかの運転操作を支援
レベル2	システムが前後・左右の両方の運転操作を支援
レベル3	特定条件下でシステムが運転制御を実施/作動継続困難時等は運転者が応答
レベル4	特定条件下でシステムが運転制御を実施/作動継続困難時等もシステムが応答
レベル5	常にシステムが運転制御を実施

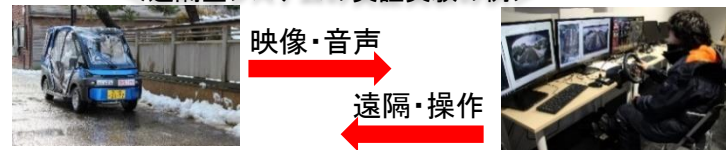
政府のシナリオ（「官民ITS構想・ロードマップ2020」より）



警察の取組

- ① 公道実証実験のためのガイドライン(H28.5策定)
道路使用許可等の特段の手續なしに実施可能な公道実証実験の対象を明確化
- ② 道路交通法改正(R1.6公布、R2.4施行)
レベル3の自動運転技術の実用化に対応した規定の整備
- ③ 自動運転の公道実証実験に係る道路使用許可基準(R2.9最終改訂)
遠隔型自動運転システム及び通常のハンドル・ブレーキと異なる特別な装置で操作する自動車の公道実証実験について、道路使用許可の申請に対する取扱いの基準を策定

＜遠隔型システムの実証実験の例＞



- ④ 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(R2.9公表)

道路使用許可を受けて自動配送ロボットの公道実証実験を実施する際の手順を明確化

＜自動配送ロボット実験車両の例＞



- ⑤ 特定自動配送ロボット等の公道実証実験に係る道路使用許可基準の策定(R3.6公表)
一定の要件を満たした自動配送ロボットについて手續を簡便化する新たな道路使用許可基準を策定