

# 自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン（平成28年5月策定）

## ■ 特別の許可等なしに実施可能な公道実証実験の対象を明確化。

### 〈基本要件〉

- ▶ 実験車両が道路運送車両の保安基準の規定に適合していること（緩和認定を含む）
- ▶ 実験車両の運転者席に乗車したテストドライバーが
  - ・常に周囲の交通状況や車両の状態を監視し、
  - ・システムでは対応できない場面において必要な操作を行うこと（緊急時、故障時及びシステムが機能限界に達する時等）
- ※ 開発段階の自動走行システムであっても、システムでは対応できない場面等においてテストドライバーが必要な操作を行うことが可能であれば、ガイドラインに基づき、公道実証実験が可能
- ▶ 道路交通法を始めとする関係法令を遵守して走行すること

### 〈道路使用許可が必要な場合〉

- ・車内に存在する監視・操作者が、通常のハンドル・ブレーキとは異なる特別な装置で操作する場合
- ・監視・操作者が遠隔に存在し、実験車両の運転者席に乗りしない遠隔型自動運転システムの場合

## ■ テストドライバーが運転者としての義務及び責任を負うこととなる。

### 〈主な内容〉（※）法令により義務付けられている事項

#### テストドライバーの要件

- 必要な運転免許の保有（※）
- 運転者としての義務及び責任の認識（※）
- 実験車両の自動走行システムの仕組みや特性への理解、操作の習熟
- 常に周囲の道路交通状況や車両の状態を監視（モニター）し、緊急時等に直ちに必要な操作を行うための体勢（※）
  - ・必ずしも走行中常にハンドル等の操作装置を把持している必要はない
  - ・見通しの悪い場所又は交通量が多い場所等、緊急時の操作を行う蓋然性が高い状況では、操作装置を把持し、又は瞬時に把持できるよう手を操作装置の至近距離の位置に保つべき

#### 公道実証実験の内容等に即した安全確保措置

- 公道走行前の実験施設等における安全性の確認
- 公道実証実験の段階的な実施
  - 想定外の事態が比較的生じにくい環境から実施
- 実験内容等に応じた適切な安全確保措置
  - ・自動走行システムの状況等の監視（モニター）者の配置
  - ・自動運転の実証実験中である旨の表示
  - ・地域住民等への周知



#### 交通事故の場合の措置等

- 事後検証を可能とする措置
  - 公道実証実験中の実験車両に係る各種データの保存
- 交通事故の場合の措置
  - ・テストドライバーは直ちに運転を停止して、負傷者を救護するなど必要な措置を講じ、警察官に当該交通事故の状況等を報告（※）
  - ・実施主体は、再発防止策を講ずるまでの間、同種の公道実証実験の実施を控える。
- 賠償能力の確保

#### テストドライバーに関連する自動走行システムの要件

- テストドライバーによる緊急時の操作を可能とする仕様（※）
- システムとテストドライバーの間における適切な権限委譲が行われる仕様
  - 自動走行システムが警報音の発報により自動走行の開始又は終了を明確に表示すること等
- 適切なサイバーセキュリティの確保

#### 関係機関に対する事前連絡

- 新規性の高い公道実証実験や大規模な公道実証実験を実施する場合には、必要な助言を受けるため、十分な時間的余裕を持って、下記関係機関に対し、事前連絡する。
  - ・実施場所を管轄する警察（各都道府県警察本部交通部交通企画（総務）課）
  - ・道路管理者
  - ・地方運輸局及び沖縄総合事務局