

自動運転に関する警察の取組について

平成30年11月
警察庁交通局

1 取組の姿勢

自動運転技術については、**将来における交通事故の削減、渋滞の緩和等に不可欠な技術**になると考えられており、警察としても、**その進展を支援する観点から**各種取組を実施している。

2 公道実証実験の環境整備

(1) 公道実証実験のためのガイドラインを作成・公表(H28.5)

運転者が実験車両の運転者席に乗車し、緊急時に必要な操作を行うことができることなど、特段の許可や届出なしに実施可能な公道実証実験の対象を明確化。



全国各地において自動運転システムの公道実証実験が実施されている。



(2) 遠隔型自動運転の公道実証実験の許可制度を創設(H29.6)

実験車両の運転者席に乗車しない者が監視・操作を行う遠隔型自動運転の公道実証実験を、道路交通法第77条の道路使用許可を受けることにより実施可能とするため、制度を変更。



4都県において遠隔型自動運転の公道実証実験が実施されている。



3 技術開発の方向性に即した自動運転の実現に向けた調査研究

【政府目標】

「自動運転に係る制度整備大綱」
(H30.4.17 高度情報通信ネットワーク社会推進戦略本部等決定)

- 2020年から2025年頃の
- 高速道路での自動運転(レベル3)
 - 限定地域での無人自動運転移動サービス(レベル4)
 - トラックの隊列走行
- 等の実現を想定した交通ルールの検討を行う。

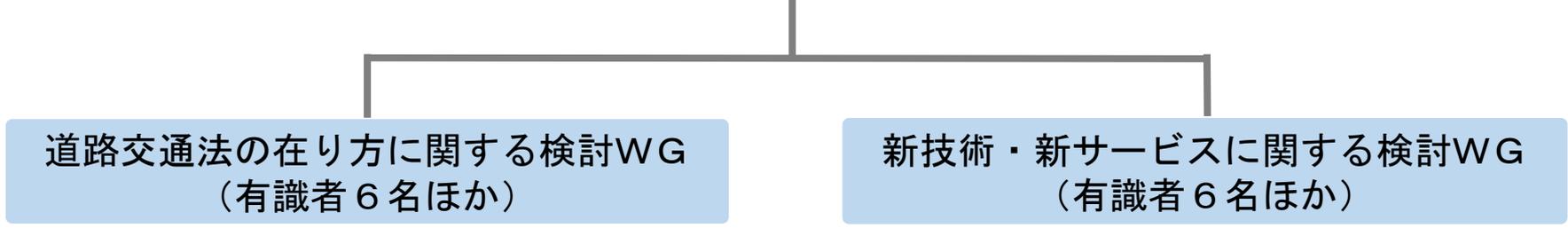
【自動運転システムのレベル】

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	・システムが全ての運転制御を実施(限定領域内) ・作動継続が困難な場合、運転者はシステムの介入要求に対して適切に応答することが期待される
レベル4	・システムが全ての運転制御を実施(限定領域内) ・作動継続が困難な場合、運転者が応答することは期待されない
レベル5	・領域の限定なく、システムが全ての運転制御を実施



【警察庁の対応】

技術開発の方向性に即した自動運転の実現に向けた調査検討委員会 (H30. 5. 22～)
(法学者、工学者、ジャーナリスト等の有識者12名ほか)



※システム開発者、研究者等からのヒアリングや海外視察等も実施。