

平成30年10月10日  
自動車局 技術政策課  
審査・リコール課  
整備課

## 交通政策審議会 陸上交通分科会 自動車部会 第2回 自動運転等先進技術に係る制度整備小委員会の開催

国土交通省は、高度な自動運転の実現に向けた、自動運転車両等の安全確保に必要な制度のあり方等について検討するため、10月12日に「第2回自動運転等先進技術に係る制度整備小委員会」を開催し、関係者からのヒアリング等を実施します。

本年9月3日に開催した「第1回自動運転等先進技術に係る制度整備小委員会」に引き続き、高度な自動運転の実現に向けた、自動運転車両等の安全確保に必要な制度のあり方についての検討等のため、下記のとおり「第2回自動運転等先進技術に係る制度整備小委員会」を開催します。

### 記

1. 日時 : 平成30年10月12日(金) 10:00~12:00
2. 場所 : 国土交通省(中央合同庁舎3号館) 11階特別会議室
3. 委員 : 別紙1のとおり
4. 議題 : (1) 関係者からのヒアリング  
(2) 事業者ヒアリングの結果報告  
(3) 各論点に対する討議
5. その他 : 会議は非公開としておりますが、議事概要等については、後日、国土交通省ウェブサイトにて公開します。

(お問い合わせ先) 国土交通省自動車局 (代表電話: 03-5253-8111)  
技術政策課 渡邊 (内線: 42252、直通: 03-5253-8590)  
審査・リコール課 河野 (内線: 42198、直通: 03-5253-8596)  
整備課 笠井 (内線: 42197、直通: 03-5253-8601)

交通政策審議会陸上交通分科会自動車部会  
自動運転等先進技術に係る制度整備小委員会 委員名簿

(敬称略)

【委員長】

鎌田 実 東京大学大学院新領域創成科学研究科教授

【委員】(五十音順)

青山 佳世 フリーアナウンサー

清水 和夫 モータージャーナリスト

下谷内 富士子 (公社) 全国消費生活相談員協会顧問

高田 広章 名古屋大学未来社会創造機構教授

竹内 健蔵 東京女子大学現代教養学部国際社会学科教授

鳥塚 俊洋 JAF メディアワークス ITメディア部長

廣瀬 敏也 芝浦工業大学工学部機械機能工学科准教授

村木 美貴 千葉大学大学院工学研究科教授

# 自動運転のレベル分けについて

システムによる監視

ドライバーによる監視

高速道路での完全自動運転  
(2025年目途)

政府目標

レベル5

限定地域での無人自動運転移動サービス  
(2020年まで)

レベル4

高速道路での条件付自動運転  
(2020年目途)

レベル3

レベル2

レベル1

## ○完全自動運転

常にシステムが運転を実施

## ○特定条件下における完全自動運転

特定条件下においてシステムが運転を実施

## ○条件付自動運転

システムが運転を実施するが、システムの故障時等にドライバーが適切に対応することが必要

## ○特定条件下での自動運転機能(高機能化)

【例】高速道路での自動運転モード機能  
①遅いクルマがいれば自動で追い越す  
②高速道路の分合流を自動で行う

## ○特定条件下での自動運転機能

【例】システムが前後・左右の両方の車両制御を実施  
①車線を維持しながら前のクルマに付いて走る(LKAS+ACC)  
②ウインカー操作により、自動で車線変更を行う(遅いクルマがいれば追い越す)

## ○運転支援

【例】自動で止まる(自動ブレーキ) (踏み間違い事故防止)  
システムが前後・左右のいずれかの車両制御を実施  
車線からはみ出さない 前のクルマに付いて走る (LKAS)  
(ACC)



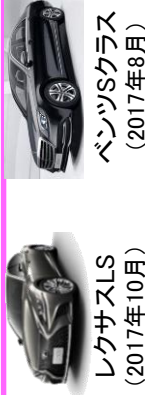
\*6



\*5



\*4



レクサスLS (2017年10月)

ベンツSクラス (2017年8月)



\*2



\*3

官民ITS構想・ロードマップ2017等を基に作成

ACC: Adaptive Cruise Control, LKAS: Lane Keep Assist System  
\*1 (株)SUBARU HP \*2 日産自動車(株) HP \*3 本田技研工業(株) HP  
\*4 トヨタ自動車(株) HP \*5 Volvo Car Corp. HP \*6 GNET JAPAN HP

自動運転車は、これからの日本における新しい生活の足や、新しい移動・物流手段を生み出す「移動革命」を起し、多くの社会課題を解決して我々に「豊かな暮らし」をもたらすものとして大きな期待

## 制度整備大綱に基づいた主な取組事項

- **車両の安全確保の考え方**
  - ① 安全性に関する要件等を本年夏までにガイドラインとして制定
  - ② 日本が議論を主導し、車両の安全に関する国際基準を策定
  - ③ 使用過程車の安全確保の在り方について検討
- **交通ルールの在り方**
  - ④ 自動運転システムが道路交通法令の規範を遵守するものであることを担保するために必要な措置を検討。国際的な議論（ジュネーブ条約）にて引き続き関係国と連携してリーダシップを発揮し、その進展及び技術開発の進展等を踏まえ、速やかに国内法制度を整備
  - ⑤ 無人自動運転移動サービスにおいては、当面は、遠隔型自動運転システムを使用した現在の実証実験の枠組みを事業化の際にも利用可能とする
- **安全性の一体的な確保（走行環境条件の設定）**
  - ⑥ 自動運転の安全性を担保するための走行環境条件（低速、限定ルート、昼間のみ等）を検討・策定
- **責任関係**
  - ⑦ 万一の事故の際にも迅速な被害者救済を実現
  - ⑧ 関係主体に期待される役割や義務を明確化し、刑事責任を検討
  - ⑨ 走行記録装置の義務化の検討

## 2020年の実現イメージ

### (1) 自家用自動車での高速道路での自動運転



イメージ画像であり、自動運転中に運転者ができることについては、現在検討中

### (2) 限定地域での無人自動運転移動サービス

