

（自動運行装置）

**第72条の2** 自動運行装置を備える自動車の機能、性能等に関し、保安基準第48条第2項の告示で定める基準は、次に掲げる基準とする。

- 一 自動運行装置の作動中、他の交通の安全を妨げるおそれがないものであり、かつ、乗車人員の安全を確保できるものであること。
- 二 運転者の意図した操作によってのみ自動運行装置が作動するものであり、かつ、運転者の意図した操作によって当該装置の作動を停止することができるものであること。
- 三 自動運行装置の作動中、施行規則第31条の2の2第4項の規定により付された条件（第5条又は第83条の規定を適用する場合にあっては、施行規則第31条の2の2第1項第3号の状況）（以下「走行環境条件」という。）を満たさなくなる場合において、事前に十分な時間的余裕をもって、運転者に対し運転操作を促す警報を発するものであること。当該警報は、運転者による運転操作が行われた場合又は第5号の制御が開始した場合にのみ終了することができる。
- 四 自動運行装置の作動中、自動運行装置が正常に作動しないおそれがある状態となった場合において、直ちに、前号の警報を発するものであること。当該警報は、運転者による運転操作が行われた場合又は次号の制御が開始した場合にのみ終了することができる。
- 五 走行環境条件を満たさなくなった場合又は自動運行装置が正常に作動しないおそれがある状態となった場合において、運転者が第3号又は前号の警報に従って運転操作を行わないときは、リスクの最小化を図るための制御（以下「リスク最小化制御」という。）が作動し、当該制御により車両が安全に停止するものであること。
- 六 第3号の場合において、急激な天候の悪化その他の予測することができないやむを得ない事由により、事前に十分な時間的余裕をもって警報を発することが困難なときは、同号及び前号の規定にかかわらず、当該事由の発生後直ちに、第3号の警報を発するとともに、走行環境条件を満たさなくなった場合には直ちに、リスク最小化制御が作動し、当該制御により車両が安全に停止するものであればよい。この場合において、当該警報は、運転者による運転操作が行われた場合又は当該制御が作動した場合にのみ終了することができる。
- 七 自動運行装置又はリスク最小化制御の作動中、他の交通又は障害物との衝突のおそれがある場合には、衝突を防止する又は衝突時の被害を最大限軽減するための制御が作動するものであること。
- 八 走行環境条件を満たさなくなった後、再び当該条件を満たした場合は、運転者の意図した操作によりあらかじめ承諾を得ている場合に限り、第2号、第5号及び第6号の規定にかかわらず、自動運行装置は自動的に作動を再開することができる。
- 九 次に掲げる場合において、自動運行装置が作動しないものであること。
  - イ 走行環境条件を満たしていない場合

- ロ 自動運行装置が正常に作動しないおそれがある場合
- 十 自動運行装置の作動状態（自動運行装置が作動可能な状態にあるかどうかを含む。）を運転者に表示するものであること。また、当該表示は運転者が容易に確認でき、かつ、当該状態を容易に判別できるものであること。
- 十一 自動運行装置の作動中、運転者が第3号の警報に従って運転操作を行うことができる状態にあるかどうかを常に監視し、運転者が当該状態にない場合には、その旨を運転者に警報するものであること。また、運転者が当該警報に従って当該状態にならない場合には、リスク最小化制御が作動するものであること。
- 十二 自動運行装置が正常に作動しないおそれがある状態となっている場合、その旨を運転者に視覚的に警報するものであること。
- 十三 自動運行装置の機能について冗長性をもって設計されていること。
- 十四 高速道路等における運行時に車両を車線内に保持する機能を有する自動運行装置を備える自動車（自動運行装置作動中の最高速度が60km/h以下であるものに限る。）にあつては、別添122「高速道路等における低速自動運行装置を備える自動車の技術基準」に定める基準に適合するものであること。この場合において、これと同等以上の性能を有するものは、当該基準に適合するものとみなす。
- 十五 自動運行装置に備える作動状態記録装置（自動運行装置の機能の作動状態の確認に必要な情報を記録するための装置をいう。以下同じ。）は、別添123「作動状態記録装置の技術基準」に定める基準に適合するものであること。自動車のかじ取装置の強度、操作性能等に関し、保安基準第11条第1項の告示で定める基準は、次項及び第3項に掲げる基準とする。