4-2. 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に係る基準（UN-R157）

- 適用範囲
  - ○ 自動運行装置を備える自動車（二輪自動車、側車付二輪自動車、三輪自動車、カタピラ及びそりを有する軽自動車、大型特殊自動車、小型特殊自動車並びに被牽引自動車を除く。）であって乗車定員 10 人未満のもの及び貨物の運送の用に供する自動車（三輪自動車、カタピラ及びそりを有する軽自動車並びに被牽引自動車を除く。）であって車両総重量が 3.5t 以下であるもの

- 改正概要
  - ○ 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については、保安基準の細目を定める告示の別添 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」により規定してきた。
  - ○ 今般、国連 WP29において、「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に係る基準」が新規則として採択されたことを踏まえ、保安基準においてもこれに対応する改正を行う。（詳細は別紙参照）

- 改正時期（予定）
  令和2年 12 月下旬

- 適用時期（予定）
  新型：令和4年7月1日

自動運行装置※の国際基準の概要（※高速道路における60km/h以下の車線維持機能）

国土交通省

これまでの状況

- 2019年6月、国連WP29（自動車基準調和世界フォーラム）において、自動運転のフレームワークドキュメント（自動運転車の国際的なガイドラインと基準策定スケジュール等）に合意。
- 日本は、WP29傘下の専門家会議等において共同議長等の役職を担い、官民オールジャパン体制で議論をリード。
- 2020年6月に開催されたWP29本会議において成立。

対象となる自動運転のイメージ

主な要件

- 自動運転システムが作動中、乗車人員及び他の交通の安全を妨げるおそれがないことについて、注意深く有能な運転者と同等以上のレベルであること。
- 運転操作引継ぎの警報を発した場合において、運転者に引き継がれるまでの間は制御を継続すること。運転者に引き継がれない場合はリスク最小化制御を作動させ、車両を停止すること。
- 運転者が運転操作を引き継げる状態にあることを監視するためのドライバーモニタリングを搭載すること。
- 不正アクセス防止等のためのサイバーセキュリティ確保の方策を講じること。
- 自動運転システムのON/OFFや故障等が生じた時刻を記録する作動状態記録装置を搭載すること。
- 上記の要件について、シミュレーション試験、テストコース試験、公道試験及び書面を組合せて、適合性の確認を行うこと。
  （例： 他車の割り込み等が起こりうる状況において、注意深く有能な運転者の反応速度や制動力等のモデルに基づいて回避可能と考えられる衝突を、当該自動運転車が回避できることを確認。）