

事 務 連 絡
令和 8 年 10 月 16 日

各地方運輸局自動車技術安全部長 殿
沖縄総合事務局運輸部長 殿

物流・自動車局技術・環境政策課
自動運転戦略官

「自動配送ロボット、歩行型ロボット等による実証実験における
基準緩和の取扱い」について

道路運送車両の保安基準第 55 条第 1 項、第 56 条第 1 項及び第 57 条第 1 項に規定する国土交通大臣が告示で定めるものを定める告示の一部を改正する告示（令和 2 年国土交通省告示第 463 号）において、遠隔操作又は自動運行（プログラムにより自動的に運行を行うことをいう。）の技術の向上に資するために行う走行に用いられる自動車（保安基準第 55 条の規定を保安基準第 67 条の規定により準用する場合にあっては当該技術により走行させることができる原動機付自転車の開発を目的とした試験に用いられる原動機付自転車）については、道路運送車両の保安基準（昭和 26 年運輸省令第 67 号）第 2 章（第 30 条及び第 31 条を除く。）の規定の基準（保安基準第 67 条の規定により準用する場合にあっては第 3 章（第 61 条の 3 及び第 64 条の 2 を除く）の規定の基準）を緩和することを可能としているところ。

二足や四足等の脚部を用いた歩行運動によって移動するロボット（歩行型ロボット）を含む、道路交通法（昭和 35 年法律第 105 号）第 2 条第 3 項における歩行者として取り扱われないロボット（その用途やオプションパーツの追加等によりその重量・寸法等が変わる場合も含む）については、道路運送車両法（昭和 26 年法律第 185 号）第 2 条第 1 項の道路運送車両に該当するものと解され、歩道を含む公道上で実証実験を行う際には当該基準緩和の対象となり、その取扱いは、「遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定要領」（平成 30 年 3 月 30 日付国自技 256 号）及び「『自動配送ロボットによる実証実験における基準緩和の取扱い』について」（令和 2 年 9 月 7 日事務連絡・令和 2 年 11 月 4 日事務連絡）に準拠することとしているが、今般、令和 8 年度規制改革実施計画（令和 8 年 7 月 21 日閣議決定）において、道路交通法第 2 条第 3 項における歩行者として取り扱われない歩行型ロボットの道路運送車両法上の取扱いや必要となる手続きの明確化等を行うこととされたことから、その明確化のため、別添参考資料「道路運送車両法における自動配送ロボット、歩行型

ロボット等の基準緩和認定制度について」を作成したので、了知されたい。

また、「『自動配送ロボットによる実証実験における基準緩和の取扱い』について」（令和２年９月７日事務連絡・令和２年１１月４日事務連絡）は廃止し、新たに、自動配送ロボット、歩行型ロボット等による実証実験における基準緩和の条件及び制限の付与の取扱いを別紙のとおり定めたので、遺漏なきよう取計らわれたい。

自動配送ロボット、歩行型ロボット等による 実証実験における基準緩和の条件及び制限の付与の取扱い

自動配送ロボット、歩行型ロボット等による実証実験について、「遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定要領（依命通達）」別添の取扱いについては、必要に応じ、「自動車」の内容について「原動機付自転車」の内容に読み替えるものとし、別表の取扱いは以下に読み替えるものとする。なお、読み替えない場合においては、別表の基準緩和項目の全体の条件又は制限に「・歩行型ロボットにおいては、停止時及び走行時に姿勢を崩して転倒等するおそれのないこと。」等必要な措置を追加するものとする。

別表 条件並びに保安上及び公害防止上の制限（第7関係）

基準緩和項目	条件又は制限
全体	・運行にあたっては、道路交通法及び道路法を遵守すること。 ・運行にあたっては、運転者は認定書（写し）を携帯すること。 ・運行は〔実施場所〕における実証実験に限ること。 ・運行の期間は令和〔 〕年〔 〕月〔 〕日から令和〔 〕年〔 〕月〔 〕日までとすること。 ・運転者は〔実証実験の実施者〕が認めた者であって、運転操作技能を十分に習熟したものに限ること。 ・運行にあたっては、天候その他の状況を考慮した上でその可否を判断し、運行が困難と判断する場合には運行を中止すること。 ・運行にあたっては、実証実験における安全確保のためのマニュアルを作成し、これを遵守すること。 ・運行において事故、ヒヤリハット等の事案が発生した場合は〔〔地方〕運輸局自動車技術安全部技術課／沖縄総合事務局運輸部車両安全課〕に報告を行うこと。 ・運行にあたっては、安全確保をするための保安要員を〔ロボットの近傍／運行経路上の適切な位置〕に配置すること。 ・ロボット周辺の状況を検知し衝突を防止する機能及び各操作装置に失陥のおそれがある場合は、ロボットが速やかにかつ安全に停止できる措置をとること。 ・運行速度は〔 〕キロメートル毎時以下とすること。 ・近接監視・操作による運行にあたっては、運転者はロボットに対し操作装置を適切に操作できるような位置関係を常に保つこと。 ・回避操作を行う場合は、十分に経験を積んだ運転者が周辺安全に十分注意した上で行うこと。

	・[緊急停止ボタンをロボットの表面上に設置すること。／緊急停止ボタンを把持した保安要員を配置すること。] ・運行中は使用しない装置を収納しておくこと。 ・操作装置が複数ある場合は、主として用いる操作装置を明確にすること。 ・近接監視・操作による運行にあたっては、運転者はロボットの前方視界が十分確認できる位置にいること。 ・遠隔監視・操作による運行にあたっては、運転者はロボットの前方視界が十分確認できること。 ・運行にあたっては、通信、映像等の遅延、途絶等により安全な運行が確保できない場合は、ロボットが速やかにかつ安全に停止できる措置をとること。 ・歩行型ロボットにおいては、停止時及び走行時に姿勢の安定性が確保され、転倒等により他の交通に危害を及ぼすリスクを低減するための措置が講じられていること。 ・運行にあたっては、他の交通からの視認性を十分に確保すること。 ・運転者以外による近接又は遠隔による不正な操作が行われないための措置をとること。
制動装置	・ロボットが確実に安全に減速及び停止できる措置をとること。 ・電源系統に失陥のおそれがある場合には、ロボットが速やかにかつ安全に停止できる措置をとること。
前照灯	・運行は前照灯の点灯を必要としない環境で行うこと。
番号灯	・運行は番号灯の点灯を必要としない環境で行うこと。
後部反射器	・運行は後部反射器を必要としない環境で行うこと。
警音器	・警音器を鳴らさなければならない場合は、ロボットが速やかにかつ安全に停止できる措置をとること。
後写鏡	・近接監視・操作による運行にあたっては、運転者はロボットの後方視界及びロボットの周辺の視界が十分確認できる位置にいること。 ・遠隔監視・操作による運行にあたっては、運転者に対し、ロボットの後方視界及びロボットの周辺の視界をディスプレイ上に映像として表示すること。この場合において、映像を通じ確実にロボットの周辺環境を認識できるよう十分に経験を積んだ運転者が操作等を行うこと。
乗車装置 座席ベルト等 頭部後傾抑止 装置等	・近接監視・操作による運行にあたっては、他の交通から運転操作が妨げられないよう、運転者は自身の周囲の環境に対しても注意を払うこと。 ・遠隔監視・操作による運行にあたっては、遠隔運転者席は、換気が得られる構造の屋内に設置されていること、かつ、衝突等の衝撃を受けるおそれがなく、火気が近くにない状態で運用をすること。

【備考】

[] には、申請書の記載内容等に応じ適切な数値又は事項を記入するものとする。

道路運送車両法における 自動配送ロボット、歩行型ロボット等の 基準緩和認定制度について

令和8年10月

物流・自動車局技術・環境政策課

ロボットの公道実証における道路運送車両法上の取扱い

① 道路交通法の取扱い※を踏まえて、道路運送車両に該当しないものとして取り扱うもの



移動用小型車



身体障害者用の車



遠隔操作型小型車

※歩行者とするもの又は歩行者と同様の通行方法等が適用されるもの



道路運送車両法の適用外となり、公道(歩道)上での実証走行が可能

② ①以外のものは、道路運送車両として取り扱う



自動車(登録又は届出が必要)



原動機付自転車



道路運送車両の保安基準の緩和を行うことにより、公道上での実証走行が可能

自動運転の公道実証等のための環境整備(基準緩和認定制度)

- 安全な自動運転車の開発・実用化を促進するため、平成29年2月、代替の安全確保措置が講じられることを条件に、保安基準の一部の緩和を可能とする、自動運転の実証実験に係る基準緩和認定制度を創設。
- 令和2年4月に、基準緩和認定制度の適用対象を拡大し、原動機付自転車の自動運転の実証実験、及び、自動車の実証実験以外の実用化等の用途での基準緩和認定を受けることを可能とした。
- 国土交通省では、本制度を活用した各地での自動運転の実証実験・社会実装を支援している。
- 用途、オプションパーツの追加等によりその重量・寸法等が変わる場合においても基準緩和の対象となる。

本制度の活用例

- ✓ 排ガス・騒音以外のすべての基準について、速度制限、走行ルートの限定、緊急停止ボタンの設置といった安全確保措置が講じられることを条件に緩和可能とし、遠隔型自動運転システム等の実証実験を促進

代替の安全確保措置の例

- 走行速度の制限(通信遅れによる影響を考慮)
- 遠隔地に車両の前方及び周囲の視界を確保できるモニター等を設置
- 遠隔地のモニター席に各種操縦・操作装置(ハンドル、アクセルペダル、ワイパー、前照灯等)を装備

緩和される保安基準の例

- 排ガス・騒音以外の装置全般
- 車両前方・周囲の視界要件
- ハンドル、アクセルペダル等の操縦装置
- ワイパー、前照灯等の操作装置

遠隔型自動運転システム

遠隔地にいる運転者が車両を監視・操作



車両(無人)

遠隔通信



遠隔運転者席

特別装置自動車

手動運転時は通常のハンドル等と異なる装置で操作



基準緩和認定制度を活用した自動運転の実証実験の例

遠隔型自動運転システム

産業技術総合研究所



2017年12月（石川県輪島市）
2018年4月～（福井県永平寺町）

遠隔型自動運転システム

日産自動車



2025年3月（神奈川横浜市）

ほか

遠隔型自動運転システム

先進モビリティ社など



2018年2月（東京都大田区）

特別装置自動車

コンチネンタル・オートモーティブ社



2020年2月（静岡県袋井市）

その他 （けん引能力）

ヤマハ発動機など

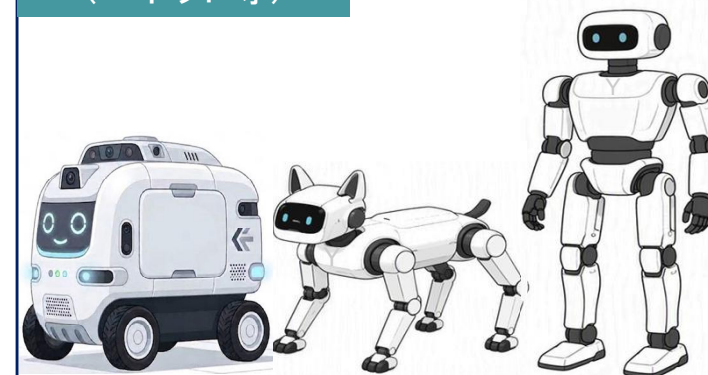


けん引車による貨客混載

2019年1月（秋田県上小阿仁村）

ほか

その他 （ロボット等）



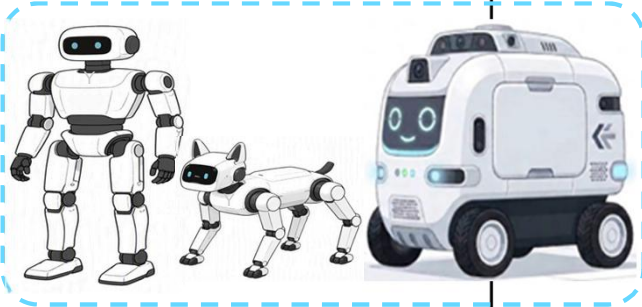
自動配送ロボット

歩行型ロボット等

遠隔型自動運転システム：遠隔地にいる運転者が車両を監視・操作するシステム

特別装置自動車：手動運転時は従来のハンドル等と異なる装置（コントローラ等）で操作する自動車

※画像は各社HP等より引用

	道路運送車両 (内燃機関以外のものを原動機とする、二輪以外のもの※) ※道路運送車両法施行規則第1条(原動機付自転車の範囲及び種別)の区分「二輪を有するもの」「その他のもの」 について、歩行型ロボット等は「その他のもの」に該当。	
	第1種原動機付自転車	軽自動車
長さ	2.5m以下	3.40m以下
幅	1.3m以下	1.48m以下
高さ	2.0m以下	2.00m以下
定格出力	0.6kW以下	0.6kW超
参考 イメージ	 基準緩和対象※	

※歩道等の道路交通法により歩行者が通行すべき場所として規定されている場所(以下「歩行場所」という。)を最高速度6km/h以下で走行する実証実験を行う歩行型ロボット等については、第一種原動機付自転車に相当。

参考：自動配送ロボットの公道走行のための環境整備

- 安全な自動運転車の開発・実用化を促進するため、平成29年2月、代替の安全確保措置が講じられることを条件に、保安基準の一部の緩和を可能とする、自動運転の実証実験に係る基準緩和認定制度を創設。
- 国土交通省では、本制度を活用した各地での自動配送ロボット等の自動運転の実証実験を支援してきている。

2017年2月

【道路運送車両法】自動運転の実証実験に係る基準緩和認定制度を創設

自動車の自動運転の実証について、排ガス・騒音以外のすべての基準について、速度制限、走行ルート限定、緊急停止ボタンの設置といった安全確保措置が講じられることを条件に緩和可能とし、実証実験を促進するための制度を創設

2020年4月

【道路運送車両法】基準緩和認定制度の適用対象を拡大

自動運転の実証実験に係る基準緩和認定制度の適用対象を「原動機付自転車」に拡大し、原動機付自転車に相当する自動配送ロボットの公道での実証実験を可能とした

2023年4月

「遠隔操作型小型車」に関する改正道路交通法が施行（警察庁）

遠隔操作により通行する車であって、最高速度が6キロメートル毎時を超えないこと等の条件を満たすものは、歩道等を通行することが原則とするなど歩行者と同様の交通ルールを適用



出典：警察庁資料



出典：経済産業省資料

基準緩和認定手続きの流れ

申請者(ロボットの使用者)

①基準緩和の認定申請

【申請書及び添付資料例】

○第1号様式及び参考1、2、4様式

(遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定要領第5関係)

- ・公道走行の概要説明書
- ・構造又は使用の態様の特殊性の説明
- ・車両(ロボット)外観図
- ・自動運転システムの概要説明書
- ・保安基準適合検討書
- ・安全確保措置の内容
- ・遵守事項の誓約書 等

※複数の類似する車両を同時に申請する場合や用途、オプションパーツの追加等によりその重量・寸法等が変わる場合にあっては、重複する添付資料を省略することができる。

※使用の本拠地を管轄する運輸局へ
(17ページに記載)

⑤認定書

認定書の交付

地方運輸局

②受付・ヒアリング

- ・受付台帳への記載
- ・申請要件を満たすことの確認 等

③審査

- ・車両(ロボット)の構造又は使用の態様の特殊性により保安基準の適用を除外するものとして指定すべき保安基準の条項
- ・車両(ロボット)の運行が道路交通等に与える支障の有無 等
(必要に応じ、各都道府県警察等の関係機関にも照会)

④基準緩和の認定

- ・基準緩和項目に応じた制限事項等の付与

申請書等への記載事項(申請書)

○申請書

・「原動機付自転車」の申請については、「自動車」を「原動機付自転車」と書き換えて記載する。

※歩行場所で最高速度6km/h以下で走行する実証実験を行う歩行型ロボット等については、第一種原動機付自転車に相当。

第1号様式(第5関係)

記載例

遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定申請書

令和〇年〇月〇日

関東運輸局長 殿

申請者の氏名又は名称 株式会社 ○〇〇〇 印
代表取締役 国土 太郎
住 所 東京都千代田区霞が関2-1-3

下記の自動車について、道路運送車両の保安基準第55条の規定に基づき、基準緩和の認定を受けたいので、別添の書類を添えて申請します。

記	
1 車名及び型式	コクド ABC-123A
2 種別及び用途	軽自動車 乗用
3 車体の形状	ステーションワゴン
4 自動車登録番号及び車台番号	123A-456789
5 使用の本拠の位置	神奈川県横浜市中区北仲通5-57
6 構造又は使用の態様の特殊性	〇〇〇〇であり〇〇〇〇の機能が搭載された無人運転車両である。
7 認定により適用を除外する保安基準の条項及び内容	保安基準第〇〇条 (〇〇装置) 細目告示第〇〇条第〇〇項 (〇〇装置)
8 認定を必要とする理由	〇〇〇〇であり〇〇〇〇として実証実験を行うため。
9 省略する添付資料	なし

〈申請者の氏名又は名称〉

基準緩和認定を受けようとする車両（ロボット含む。以下同様。）の使用者（法人の場合は代表者）を記載。

〈車名及び型式〉

車名及び型式がない車両は不明と記載。
型式については必要に応じて類別区分番号を記載。

〈種別及び用途〉

原動機付自転車の場合は「第一種原動機付自転車」等と記載。

〈車体の形状〉

原動機付自転車の場合は記載を要しない。

〈自動車登録番号及び車台番号〉

- ・軽自動車の場合は車両番号と車台番号を記載。
- ・原動機付自転車の場合は車台番号と製造番号を記載。
- ・打刻がない車両の場合は製造番号を記載。

〈構造又は使用の態様の特殊性〉

申請車両の構造・使用の態様の特殊性を記載。

〈認定により適用を除外する保安基準の条項及び内容〉

適合できない保安基準・細目告示の条項を記載。

〈認定を必要とする理由〉

構造又は使用の態様の特殊性を踏まえ、使用目的・条件を記載。

〈省略する添付資料〉

複数の類似する車両について同時に申請する場合等は、省略する添付資料の名称を記載する。

申請書等への記載事項(遵守事項の誓約書)

○遵守事項の誓約書

参考 1 (第 5 関係)

・「原動機付自転車」の申請については、「自動車」を「原動機付自転車」と書き換えて記載する。

記載例

令和 年 月 日

関東運輸局長 殿

申請者の氏名又は名称 株式会社 ○○○○ 印
代表取締役 国土 太郎
住 所 東京都千代田区霞が関 2-1-3

誓 約 書

弊社が使用する車名コクト、型式ABC-123A、車台番号123A-456789の自動車について、道路運送車両の保安基準第55条の規定に基づく基準緩和の認定申請に際し、下記のとおり誓約します。

記

1. 認定に際し付された条件並びに保安上及び公害防止上の制限を遵守します。
2. 運行に当たっては、道路運送車両法、道路運送法、貨物自動車運送事業法、道路交通法、道路法その他の関係法令を厳守します。
3. 1. に違反した場合は、保安基準緩和の認定の取消処分等を受けようとも異議申し立ては致しません。
4. 重大事故時には、遅滞なく通報します。

〈申請者の氏名又は名称〉

基準緩和の認定を受けようとする車両の使用者（法人の場合は代表者。）とする。

- ・ 申請者が個人の場合は、「弊社」を「私」と記載する。
- ・ 申請書に記載した車名、型式、車台番号（又は製造番号）について記載する。

〈誓約内容〉

- ・ 2. の記載のうち「道路運送法」「貨物自動車運送事業法」については、旅客自動車運送事業用自動車・貨物自動車運送事業用自動車の申請に限る。
- ・ その他、誓約する事項がある場合は適宜記載する。

申請書等への記載事項(運行の概要について①)

○運行の概要について (遠隔型自動運転システム搭載車)

参考2 (第5関係)

運行の概要について (遠隔型自動運転システム搭載車)

1. 運行の概要

①運行体制	
②運行期間	
③走行ルート・環境	
④使用車両	
⑤主な安全確保措置	
⑥運行の手順	
⑦緊急時の体制	
⑧備考	

2. 使用する車両の概要 (遠隔監視・操縦装置に係るものを除く)

①車両・自動運転システムの外観等	
②保安基準適合性・安全確保のための代替措置	

3. 使用する遠隔監視・操縦装置の概要

①装置外観等	
②装置の管理	

(日本産業規格A列4番)

〈運行体制〉

車両の改造・提供等の技術協力その他の運行にあたっての協力体制を記載。

〈運行期間〉

運行計画の内容を踏まえ、可能な限り詳細な予定を記載。

〈走行ルート・環境〉

地図や写真等により、起点、終点、走行距離及び道路情報(制限速度、車線数、交通量、信号機又は一時停止標識の有無等)並びに遠隔運転者席の設置場所等を記載。

〈使用車両〉

車名型式、種別、用途及び車体の形状並びに初度登録年月日について記載し、車両の四面図(写真可)を添付。また、自動車登録番号等を有する場合には、自動車検査証の写しを添付。

〈主な安全確保措置〉

速度制限、緊急停止装置の設置及び保安要員等の配置予定等を記載。

〈運行の手順〉

使用車両の始動方法等を含む運行の手順の概要や運行終了後の報告体制等を記載。特に運行の開始に際し、始動装置その他の操作装置等の操作に関する条件又は制限が必要となる場合にはあわせて記載。

〈緊急時の体制〉

不具合及び事故発生時の連絡・報告体制を記載。

〈備考〉

遠隔監視・操作装置の通信遅延に係る情報及びその他の必要な事項を記載。

〈車両・自動運転システムの外観等〉

外観図等により、改造箇所や自動運転システム(カメラ、レーダー等)の機能及び性能等に関する説明を記載。自動運転システムについては、カメラの視野範囲又はレーダーの検知範囲等を図面等によりあわせて記載。

〈保安基準適合性・安全確保のための代替措置〉

適用を除外する保安基準の条項及びその内容並びにこれに対する代替の安全確保措置の内容等を記載。

〈装置外観等〉

遠隔運転者席において操作可能な操作装置の機能及び操作性等の性能を記載。また、写真・図面等により、遠隔運転者席における運転者の監視・操作状況が把握できる資料をあわせて添付。

〈装置の管理〉

装置の保管場所等の管理方法を記載。

➡ いずれも、適宜、別紙資料・表を用いて説明・補足可。

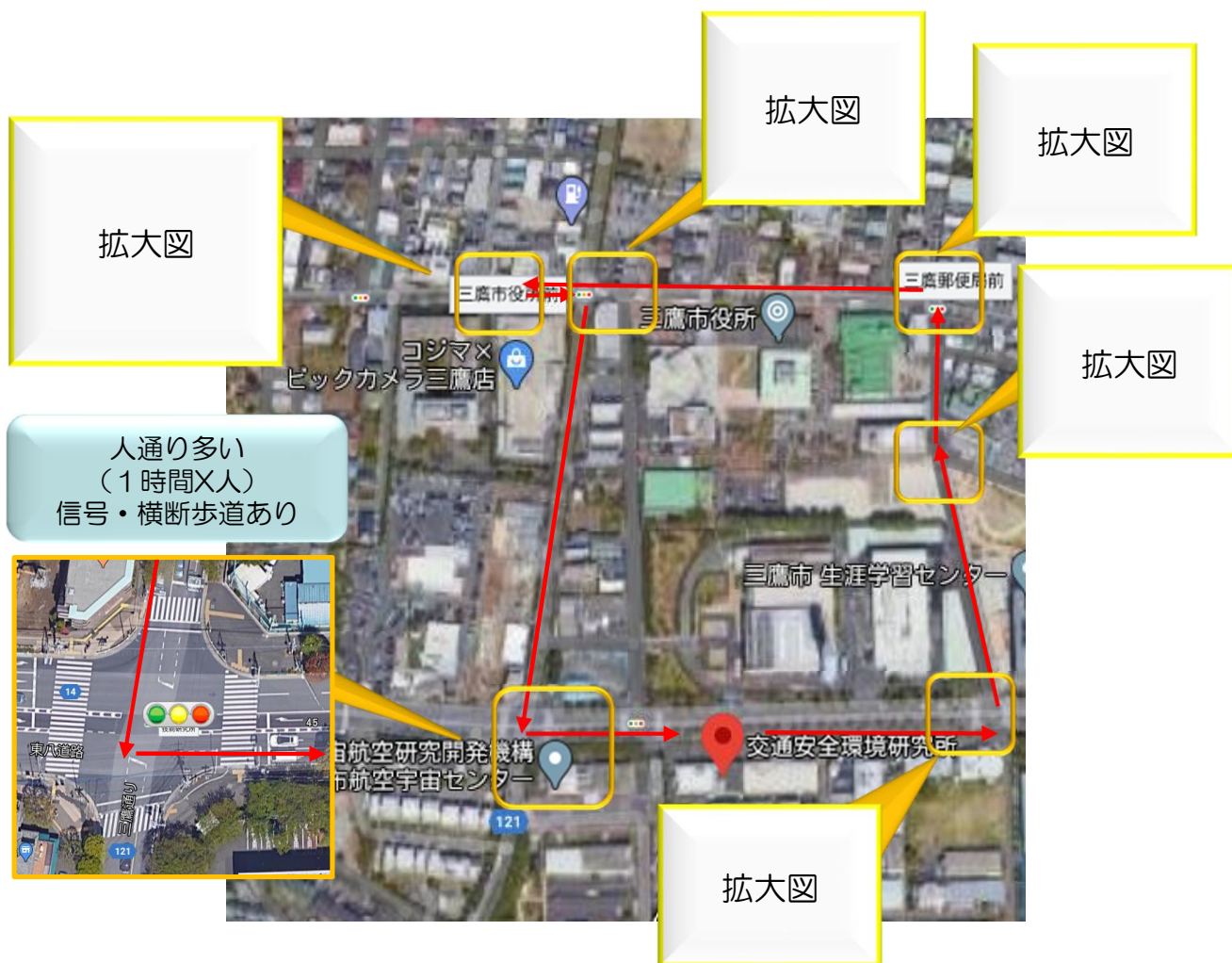
申請書等への記載事項(運行の概要について②)

○運行の概要について（1. ③走行ルート・環境の記載例）

・実施時期 202X年X月～X月

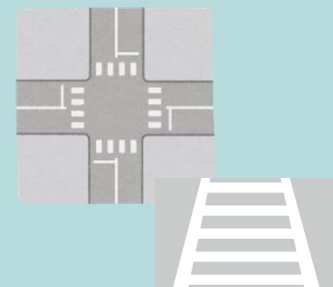
（例）自動車の車道走行の例

※以下は記載のイメージであり、このルートの走行が可能であることを示したものではありません。

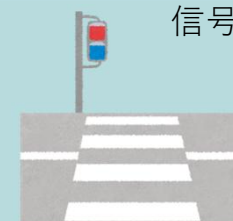


ポイント（例）

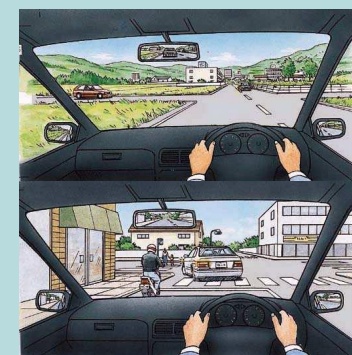
交差点ある？
横断歩道ある？



信号ある？



見通しは良いか？



交通量は？
歩車分離は？



制限速度は？



走行位置は？
車道？歩道？



右左折はある？



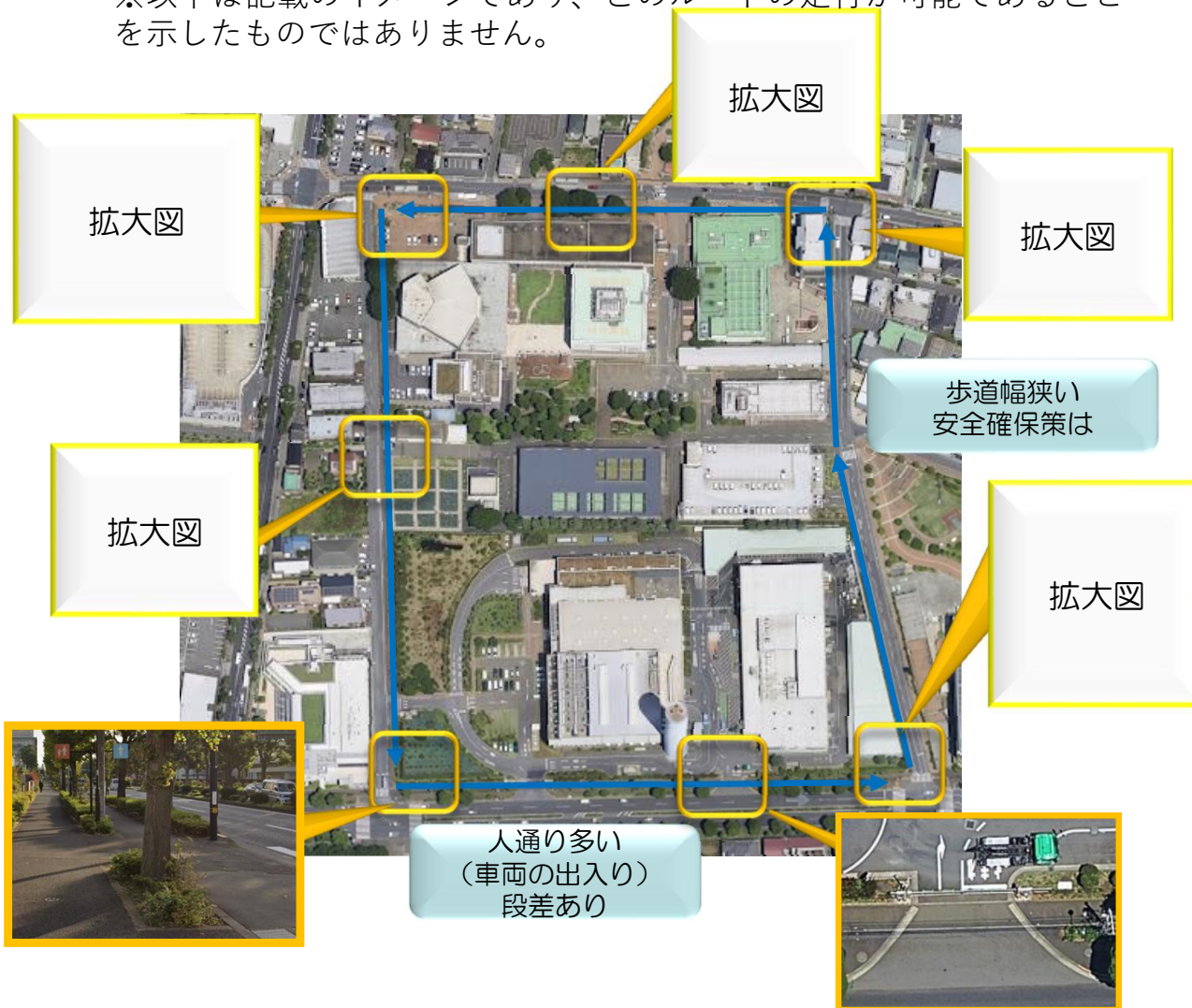
申請書等への記載事項(運行の概要について③)

○運行の概要について (1. ③走行ルート・環境の記載例)

・実施時期 202X年X月～X月

(例) ロボットの歩道走行の例

※以下は記載のイメージであり、このルートの走行が可能であることを示したものではありません。



ポイント (例)

通行空間は？

- ・歩道幅員は十分か
- ・段差はあるか
- ・勾配はあるか
- ・点字ブロックはあるか
- ・転倒のおそれは



交通環境は？

- ・交通量は
- ・車両の出入りはあるか



走行位置は？

- ・歩道のどこを走行するか
- ・他の交通との離隔距離は



交差部は？ 信号は？

- ・横断歩道はあるか
- ・信号はあるか



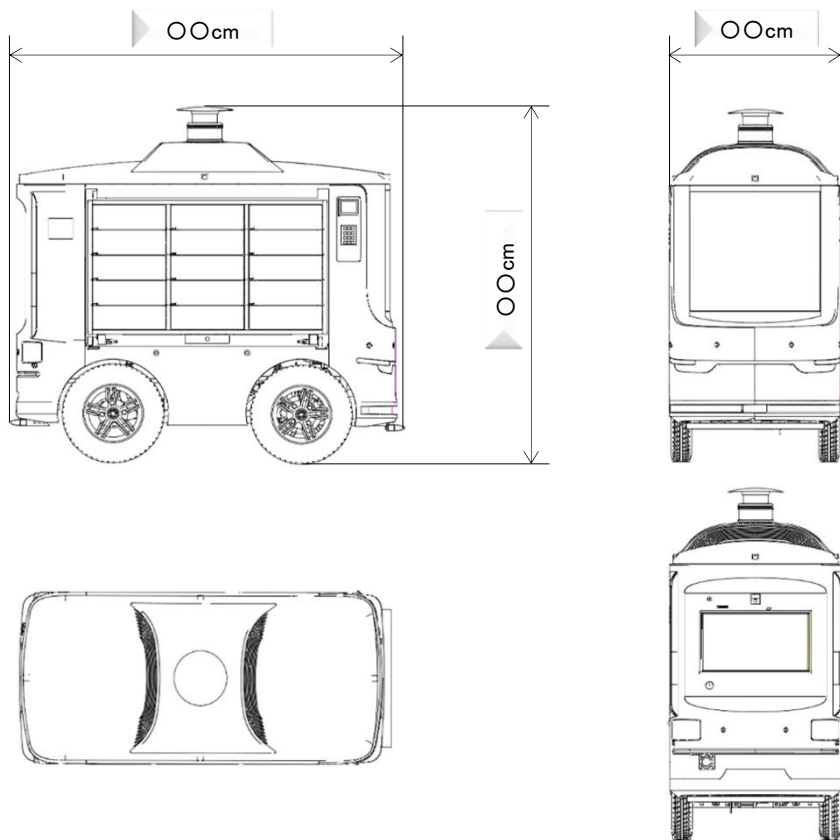
見通しは良いか？



申請書等への記載事項(運行の概要について④)

○運行の概要について（2. ①車両・自動運転システムの外観等の記載例）

（例）自動配送ロボットの外観図



車両外観図又は写真

最低限車両の外観、物品積載場所の配置が分かる4面図（前面・後面・側面・上面）等が必要となります。

車両の概要

- 車両の情報が必要となります。
- 当項目は最低限必要な情報となります。

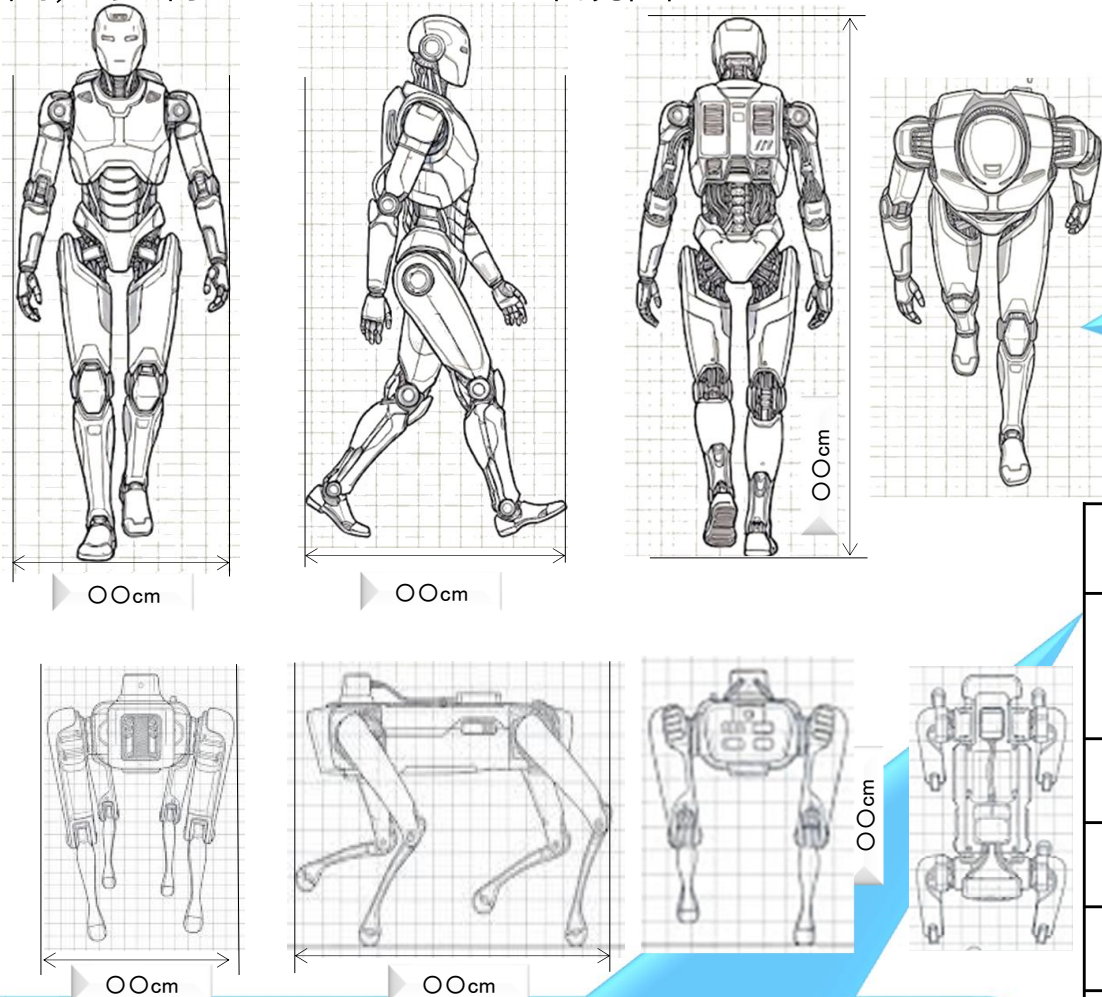
使用する車両の情報

長さ、幅、高さ	〇〇cm、〇〇cm、 〇〇cm
空車時の車両重量	〇〇kg
荷物の最大積載量	〇〇kg
車両の出力	5kW
原動機の種類	電動機
車両の製造・開発会社	〇〇製作所
最高速度	10km/h

申請書等への記載事項(運行の概要について⑤)

○運行の概要について（2. ①車両・自動運転システムの外観等の記載例）

（例）歩行型ロボットの外観図



車両外観図又は写真

最低限車両の外観、物品積載場所の配置が分かる4面図（前面・後面・側面・上面）等が必要となります。

使用するロボットの情報

長さ、幅、高さ	〇〇cm、〇〇cm、 〇〇cm
空車時の車両重量	〇〇kg
荷物の最大積載量	〇〇kg
車両の出力	0.6kW
原動機の種類	電動機
車両の製造・開発会社	〇〇製作所
最高速度	6 km/h

○通常走行（歩行）時の手・足・頭等が振れ得る最大幅を長さ・幅・高さとして計測します。

○また、参考値として、ロボットの静止時の長さ・幅・高さ（カタログ値）及び関節等を最大に可動させた場合の構造上の最大長さ・幅・高さも、別途、計測をお願いします。

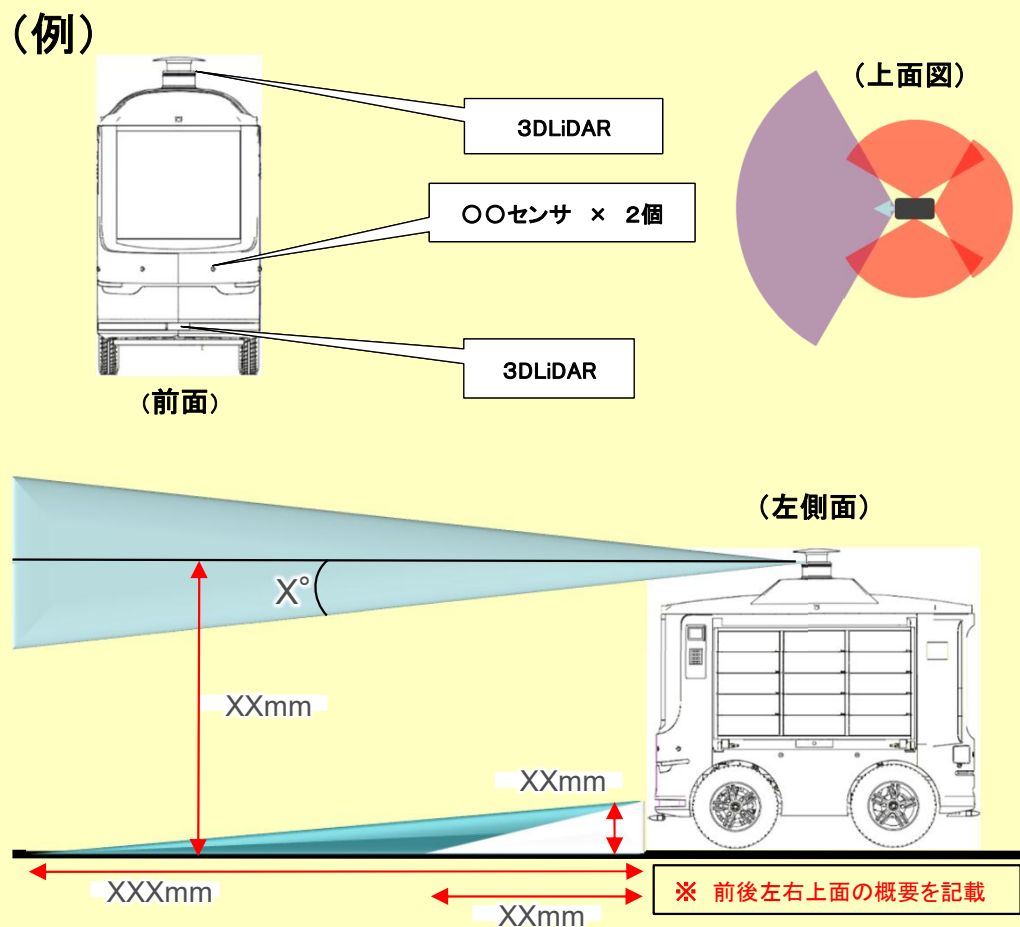
申請書等への記載事項(運行の概要について⑥)

○運行の概要について（2. ①車両・自動運転システムの外観等の記載例）

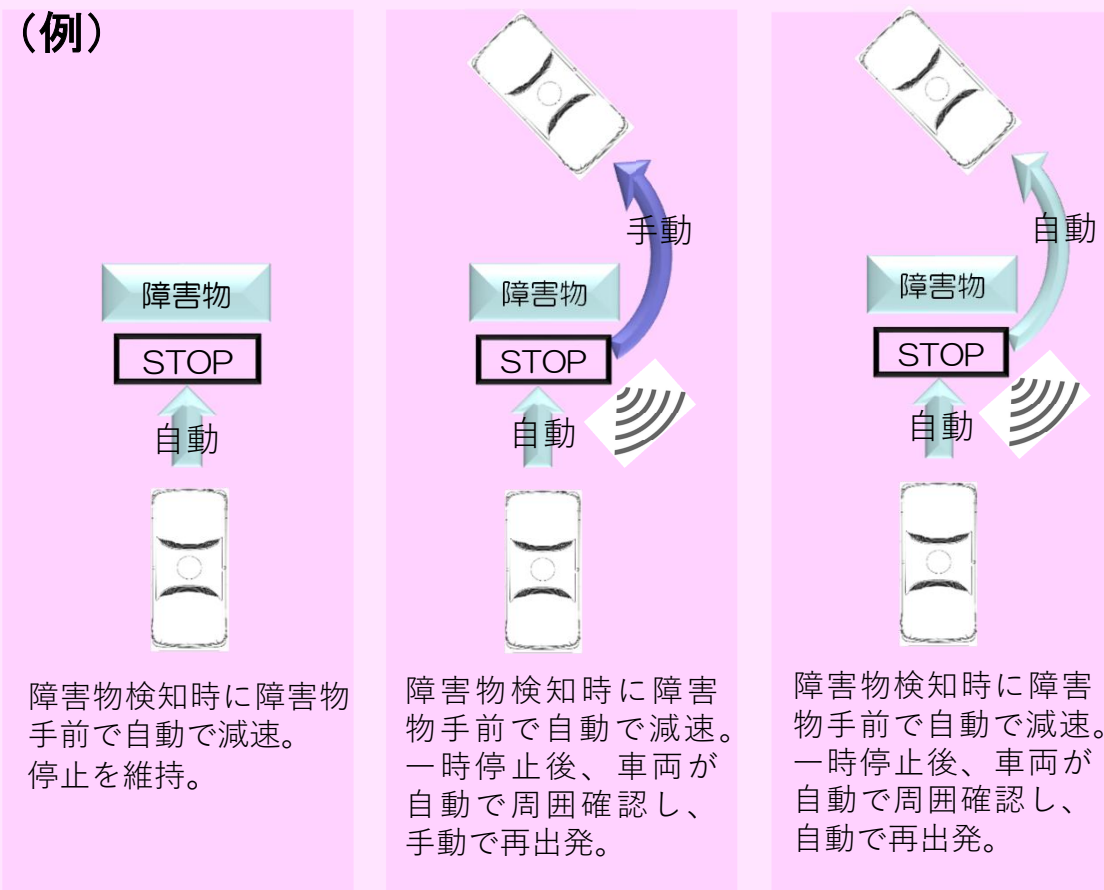
（例）自動運転システムの概要説明書等

最低限必要な情報は以下のとおり

- ・センサの種類、配置
- ・センサの検知範囲
- ・自動での車両の挙動
- ・人が操縦する場合



どの範囲であれば、自動で障害物等を検知できるのか。
立体的にイメージできるように。



各交差点や障害物がある場合に、それぞれ、どこまで車両が自動できて、どこから人が操縦する必要があるのかイメージできるように。

○運行の概要について（2. ②保安基準適合性・安全確保のための代替措置の例） ○保安基準等適合検討結果確認証明書

(例) 保安基準適合検討書

保安基準条項	細目告示	性能要件		保安基準適否	安全確保措置等
第X条	第X条第Y項	長さ	XXXmm	○	XXXmmであるため適合
		幅	XXXmm	○	XXXmmであるため適合
		高さ	XXXmm	○	XXXmmであるため適合
...	...	...		...	...
第X条	第X条第Y項	〇〇の技術基準に適合すること。		×	(基準に適合できない理由及び代替の安全確保措置を記載すること。)

参考4 (第5関係)

年 月 日

保安基準等適合検討結果確認証明書

証明者氏名又は名称
〇〇〇自動車株式会社
取締役社長 〇〇 〇〇

下記自動車は、道路運送車両の保安基準（以下「保安基準」という。）第55条の規定に基づき、保安基準の緩和に係る自動車であり、認定により適用を除外する保安基準の条項以外については、保安基準に適合した自動車であります。

記

1. 当該自動車の車台を特定する記号
〇〇〇〇-△△△△

2. 認定により適用を除外する保安基準の条項及び事項
保安基準第〇〇条 △△△△

以上

(日本産業規格A列4番)

保安基準適否が「×（不適合）」の項目については、基準緩和の対象となり得ますので、それぞれについて

- ・ロボットの性能
- ・保安基準に適合させることが不可能な技術的な理由
- ・代替となる安全確保措置

を、適宜別紙資料等を活用しご説明お願いいたします。

安全性について

- ◆ 運転者がロボットの周囲を確認できるようになっているか？
- ◆ 運転者が映像や制御の通信遅延を考慮したうえで安全に操作することができるか？
- ◆ 通信遅延悪化・通信途絶時、センサー故障等不具合発生時の対応はどうなっているか？
- ◆ 緊急停止はどのような場合に起こるのか（できるのか）？
- ◆ 障害物等への衝突を回避する時の方法は？
- ◆ 障害物等の判断基準は？交差点を安全に通過できるか？運転者の操作技術の習熟方法は？
- ◆ 停止時及び走行時に姿勢が崩れ、転倒等により他の交通に危害を及ぼさないか？
- ◆ 他の交通からの視認性が十分確保できているか？

操作性について

- ◆ 緊急停止ボタンがわかりやすく、また、容易に操作できるよう配置されているか？
- ◆ 手動介入は円滑に行えるか？手動⇄自動の切替えはどのように行われるのか？
- ◆ 手動/自動、故障等の状態を運転者が容易に把握し、適切な操作が行えるようになっているか？
- ◆ ハッキングによる不正な操作が行われないようになっているか？

基準緩和認定に係るお問い合わせ先

管轄地域		局	部署	住所	電話番号
制度・内容のご相談 申請手続きについて	全国	国土交通省 物流・自動車局	技術・環境政策課	東京都千代田区霞が関2-1-3	03-5253-8592
	北海道	北海道運輸局	自動車技術安全部 技術課	北海道札幌市中央区北2条西19丁目8番	011-290-2753
	青森県 岩手県 宮城県 秋田県 山形県 福島県	東北運輸局	自動車技術安全部 技術課	宮城県仙台市宮城野区鉄砲町1	022-791-7535
	茨城県 栃木県 群馬県 埼玉県 千葉県 東京都 神奈川県 山梨県	関東運輸局	自動車技術安全部 技術課	神奈川県横浜市中区北仲通5-57	045-211-7255
	新潟県 富山県 石川県 長野県	北陸信越運輸局	自動車技術安全部 技術課	新潟県新潟市中央区美咲町1丁目2番1号	025-285-9155
	福井県 岐阜県 静岡県 愛知県 三重県	中部運輸局	自動車技術安全部 技術課	愛知県名古屋市中区三の丸2-2-1	052-952-8043
	滋賀県 京都府 大阪府 兵庫県 奈良県 和歌山県	近畿運輸局	自動車技術安全部 技術課	大阪府大阪市中央区大手前4-1-76	06-6949-6452
	鳥取県 島根県 岡山県 広島県 山口県	中国運輸局	自動車技術安全部 技術課	広島県広島市中区上八丁堀6番30号	082-228-9143
	徳島県 香川県 愛媛県 高知県	四国運輸局	自動車技術安全部 技術課	香川県高松市サンポート3番33号	087-802-6785
	福岡県 佐賀県 長崎県 熊本県 大分県 宮崎県 鹿児島県	九州運輸局	自動車技術安全部 技術課	福岡県福岡市博多区博多駅東2-11-1	092-472-2539
	沖縄県	沖縄総合事務局	運輸部 車両安全課	沖縄県那覇市おもろまち2丁目1番1号	098-866-1837

ご相談は、内容や地域に応じて上述の部署までお気軽にお尋ねください。