

（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。この場合において、交通上の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。）の作動中にあつては、この規定は適用しない。
- 二 運転者又は自動運行装置の作動状態を監視する者（以下、本条及び第150条の2において「運転者等」という。）の意図した操作によってのみ自動運行装置が作動を開始するものであり、かつ、運転者等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つては、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、当該条件を満たさなくなる前に、車両を停止させることができるものであること。
- 四 自動運行装置の作動中であっても運転操作を行うことができる状態を常に維持する者（以下、本条及び第150条の2において「運転者」という。）を要する自動運行装置を備える自動車にあつては、前号の規定にかかわらず、自動運行装置の作動中、走行環境条件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第7号の制御が開始した場合にのみ終了することができるものとし、警報を発した後に走行環境条件を満たさなくなったときは、自動運行装置は、作動していないものとみなす。
- 五 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あつては、車両を停止させることができるものであること。
- 六 第4号の自動車にあつては、前号の規定にかかわらず、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、第4号の警報を発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ものとし、自動運行装置は、作動していないものとみなす。
- 七 第4号の自動車にあつては、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4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ること。
- 八 第3号又は第5号の場合において、急激な天候の悪化、自動運行装置の急激かつ重大な損傷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、各号の規定に基づ

いて車両を停止させることができない場合には、各号の規定にかかわらず、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ること。

九 第4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、同号及び第7号の規定にかかわらず、当該事由の発生後直ちに、第4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。

十 自動運行装置若しくはリスク最小化制御の作動中又は第4号若しくは第6号の警報が発せられている間、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。

十一 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、運転者等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号及び第7号から第9号まで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。

十二 次に掲げる場合において、自動運行装置が作動を開始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

十三 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。）を運転者等に表示するものであること。また、当該表示は運転者等が容易に確認でき、かつ、当該状態を容易に判別できるものであること。この場合において、第3号及び第4号の自動運行装置の両方を備える自動車にあっては、当該表示が第3号又は第4号のいずれの作動中であるかを容易に確認及び判別できるものであること。また、運転者等が車内に存在しない場合にあっては、運転者等に作動状態を表示するために必要な信号を発するものであればよい。

十四 第4号の自動車にあっては、自動運行装置の作動中、運転者が第4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。

十五 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、その旨を運転者等に視覚的に警報するものであること。ただし、運転者等が車内に存在しない場合にあっては、運転者等に視覚的に警報するために必要な信号を発するものであればよい。

十六 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。

十七 第4号の自動車のうち、高速道路等を運行するものにあっては、協定規則第157号

の規則5.、6. 及び7. 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、協定規則第157号の規則5.、6. 及び7. に適合する自動車であって、第9号の規定の適用を受けるものは、同号の規定にかかわらず、第4号の警報を発した10秒後以降にリスク最小化制御が作動する自動車は第9号の基準に適合するものとする。

十八 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。）は次のイ又はロに掲げる自動車の区分に応じ、それぞれイ又はロに定める基準に定める基準に適合するものであること。

イ 前号の基準に適合する自動運行装置を備える自動車 協定規則第157号の規則8.（8. 4. 1. を除く。）に定める基準及び別添123「作動状態記録装置の技術基準」3. 3. の基準。この場合において、同別添3. 3. 1. 中「3. 1. 」とあり、及び同別添3. 3. 1. 2. 中「3. 1. 1. 1. から3. 1. 1. 16. まで」とあるのは、「協定規則第157号の規則8. 3. 」と読み替えるものとする。

ロ 自動運行装置を備える自動車（イに掲げる自動車を除く。） 別添123「作動状態記録装置の技術基準」に定める基準