

「完全自動走行を見据えた環境整備の推進」

『日本再興戦略』改訂 2015』（6月30日閣議決定）

遠隔診療や小型無人機等の「近未来技術実証」の推進

我が国の経済成長を牽引する近未来技術の自動走行システムについては、「官民 ITS※構想・ロードマップ 2015」（平成 27 年 6 月 30 日 IT 総合戦略本部決定）における自動走行システム、いわゆる「レベル 4（完全自動走行）」までの技術開発を目指し、適切に実証実験を実施し、その効果を検証していくことが必要である。

※ ITS：高度道路交通システム（Intelligent Transport Systems）

このため、今後の技術開発の進展に併せた世界初の社会システムや制度を構築するため、特区等においてレベル 4 を見据えた安全性に関するデータ収集等に必要な公道実証実験を積極的かつ安全に行うための環境を整備するとともに、自動走行に関する国際的な基準作りに積極的に取り組む。また、東日本大震災の被災地における災害危険区域においては、公道以外も含めた実証実験を行う。

さらに、完全自動走行に係る国際条約改正の議論に取り組むとともに、道路交通法等を含め、事故時の責任関係のほか、運転者の義務等の在り方についても、公道実証実験により得られたデータも踏まえつつ、我が国として引き続き十分な検討を進め、完全自動走行の早期の実現を目指す。



国家戦略特区における実証プロジェクト

藤沢市 【2月に実施】

- ・約 3 km に渡る幹線道路等において、住民の方々をロボットタクシーで移送。
- ・大手スーパーと連携して、買い物支援などを行う。

仙台市の災害危険区域（荒浜地区） 【3月に実施】

- ・地区内の道路や小学校校庭内で、レベル 4 の実証（デモンストレーション）を実施する。
- ・東北大と連携し、復興に向けたまちづくりや災害発生時の緊急対応にも貢献。

◇参考

ジュネーブ条約改正の議論に積極的に参加するため、国連欧州経済委員会（WP1（※））への我が国の正式参加を目指す。（現在は協議国として参加）

※WP1・・・THE WORKING PARTY ON ROAD TRAFFIC SAFETY