

十勝地区におけるロボットトラックの 公道走行の促進について

令和8年5月28日

国土交通省 物流・自動車局

- 無人車両と有人車両の隊列走行にあたり、安全対策を講じることにより実現に向けた検討が可能。
- 隊列走行の実証実験及び実装に関する十勝19市町村からの提案内容に対し、下表のとおり、ロボットトラクタ(ロボトラ)・自動運転トラクタと有人トラック・トラクタの隊列走行の円滑な実現に向けて調整していくことが可能。

十勝19市町村からの提案内容	道路運送車両法関係				
<p>(警察庁資料と共通)</p> <p>短期</p> <p>中期</p> <p>ロボトラ又は自動運転トラクタと有人のトラック又はトラクタが隊列走行し、有人トラック等からロボトラ等を監視する場合、ロボトラ等に運転手が乗車しているものと見なし、法令等を適用する措置を特区特例で創設する(レベル2に対応するロボトラ等の無人走行を可能とする)。</p>	<p>○閉鎖空間(非公道)での実証実験 閉鎖空間(非公道)においては道路運送車両法の適用外となり、実証走行が可能</p> <hr/> <p>○公道での実証実験 道路運送車両の保安<u>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</u></p> <table border="1" data-bbox="745 856 2030 1113"> <thead> <tr> <th data-bbox="745 856 1429 899">代替の安全確保措置の例</th> <th data-bbox="1429 856 2030 899">緩和される保安基準の例</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="745 899 1429 1113"> <ul style="list-style-type: none"> ○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配置 ○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 </td> <td data-bbox="1429 899 2030 1113"> <ul style="list-style-type: none"> ○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 </td> </tr> </tbody> </table> <p>○<u>実証実験結果を踏まえて</u> ・<u>現行のロボトラを活用し、安価かつ早期に省人化につながるロボトラの隊列走行等の実現を支援</u></p>	代替の安全確保措置の例	緩和される保安基準の例	<ul style="list-style-type: none"> ○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配置 ○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 	<ul style="list-style-type: none"> ○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
代替の安全確保措置の例	緩和される保安基準の例				
<ul style="list-style-type: none"> ○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配置 ○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 	<ul style="list-style-type: none"> ○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 				

- 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**自動運転の実証実験を支援**している。

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**



車両(無人)

遠隔通信



遠隔監視操作席

基準緩和認定制度を活用した公道実証の例

福井県永平寺町

令和2年12月に、遠隔監視・操作者による1:3のレベル2自動運転の公道実証を実施



走路ルート及び環境



東京都大田区

平成30年2月に、遠隔監視・操作者による中型バスのレベル2自動運転の公道実証を実施



システムが周辺監視	レベル5	いつでも、どこでも、無人運転		
	レベル4	一定の条件下で、自動運転 (条件外でも、車両が安全確保)	実現できること ・ 無人運転 など	“ドライバー・フリー” 
	レベル3	一定の条件下で、自動運転 (条件外では、ドライバーが安全確保)	実現できること ・ 画面の注視、 ・ 携帯電話の使用 など	“アイズ・フリー” 
※ 一定の条件とは、「時速50キロ以下」、「晴天」、「高速道路上」など				
運転者が周辺監視	レベル2	縦・横方向に運転支援	実現できること ・ (運転者の監視の下) 自動で車線変更 など	“ハンズ・フリー” 
	レベル1	縦または横の一方だけ運転支援	実現できること ・ 自動ブレーキ ・ 自動で車間距離を維持 など	“フット・フリー” 