

管理コード	要望事項 (事項名)	該当法令等	制度の現状	求める措置の具体的な内容	具体的事業の実施内容・提案理由	措置の分類	措置の内容	各省庁からの提案に対する回答	再検討要請	提案主体からの意見	プロジェクト名	提案事項 管理番号	提案主体名	都道府県	制度の所管・関係 省庁
010010	「105・1222搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和①	道路交通法(昭和35年法律第105号)第77条	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準において、実証実験中は、歩行者等との衝突のおそれのある箇所又は各搭乗型移動支援ロボットの近傍に、歩行者等に危険を及ぼすおそれが生じた場合の安全措置、異常発生時の運送措置等をとるための保安要員(搭乗型移動支援ロボットに搭乗していない者に限る。)を配置することとしている。	構造改革特区の特定事業105・1222の「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和を要するもの。	つくば市では、「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」について「つくばモビリティロボット実験特区計画」の認定を受け、ロボットの公道実験を行ってきた。これまでの実験により、ロボットの有効性・親和性・安全性について一定の確認をすることができたことから、今後、ロボットの実利用を目指したより実証環境での社会実験を行いたい(これまでの実験結果については、別紙の実験報告書を参照いただきたい。)。については、実証実験に係る道路使用許可の基礎や道路運送車両の保安基準に関して、以下の点について実施要件の緩和を要する。	C	保安要員の配置については、搭乗型移動支援ロボットの実験中に事故が発生した場合等の緊急時の連絡や周囲の歩行者への注意喚起を実施するなど実証実験を安全に実施するため、実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準に含まれているところ、ドライバレコーダー等ではそうした緊急事業に対し迅速かつ正確に対応することが不可能である。					1026010	つくば市	茨城県	警察庁
010020	「105・1222搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和②	道路交通法(昭和35年法律第105号)第77条	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準において、搭乗型移動支援ロボットが10キロメートル毎時を超える速度を出すことができない構造である場合には、一定の間隔でカラーコーンを設置する、路面に表示を行うなどの方法により、実験の実施場所の境界を示すための措置をとることとしている。	構造改革特区の特定事業105・1222の「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和を要するもの。	つくば市では、「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」について「つくばモビリティロボット実験特区計画」の認定を受け、ロボットの公道実験を行ってきた。これまでの実験により、ロボットの有効性・親和性・安全性について一定の確認をすることができたことから、今後、ロボットの実利用を目指したより実証環境での社会実験を行いたい(これまでの実験結果については、別紙の実験報告書を参照いただきたい。)。については、実証実験に係る道路使用許可の基礎や道路運送車両の保安基準に関して、以下の点について実施要件の緩和を要する。	A IV	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準を変更し、「・搭乗型移動支援ロボットが10キロメートル毎時を超える速度を出すことができる構造である場合には、実施場所の境界を示すための措置をとること。」					1026020	つくば市	茨城県	警察庁
010030	「105・1222搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和③	道路交通法(昭和35年法律第105号)第77条	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準において、搭乗型移動支援ロボットの搭乗者が、当該ロボットの大ささ及び構造並びに原動機の大ささに応じた運転免許を受けている必要がありますとしている。	構造改革特区の特定事業105・1222の「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和を要するもの。	つくば市では、「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」について「つくばモビリティロボット実験特区計画」の認定を受け、ロボットの公道実験を行ってきた。これまでの実験により、ロボットの有効性・親和性・安全性について一定の確認をすることができたことから、今後、ロボットの実利用を目指したより実証環境での社会実験を行いたい(これまでの実験結果については、別紙の実験報告書を参照いただきたい。)。については、実証実験に係る道路使用許可の基礎や道路運送車両の保安基準に関して、以下の点について実施要件の緩和を要する。	C	「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」については、未だその安全性が確認されていない他の搭乗型移動支援ロボットのその後を行なうものも想定しているところ、その安全な実施のためには、一定の運転免許での知識が必要であると考えられ。所要の運転免許の所持は不可欠であると考えられる。					1026030	つくば市	茨城県	警察庁
010040	「105・1222搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和④	①道路交通法(昭和35年法律第105号)第77条 ②国土交通省関係構造改革特別区域法第1条第3項に規定する各省令の特別割り当てられた措置及びその適用を受ける特定事業を定める告示(平成二十三条国土交通省告示第二百九十六号)第3号 ③国土交通省関係構造改革特別区域法第二条第三項に規定する告示の特別にに関する措置及びその適用を受ける特定事業について定める告示(平成十七年国土交通省告示第千四百七十九号)第3号	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準において、搭乗型移動支援ロボットが道路運送車両法の保安基準に適合し、又は同基準の規範と措置を受けるため火災装置を備えていない場合に定める国土交通省告示(平成二十三年国土交通省告示第二百九十六号)第3号	構造改革特区の特定事業105・1222の「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」におけるロボット公道実験の実施要件の緩和を要するもの。	つくば市では、「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」について「つくばモビリティロボット実験特区計画」の認定を受け、ロボットの公道実験を行ってきた。これまでの実験により、ロボットの有効性・親和性・安全性について一定の確認をすることができたことから、今後、ロボットの実利用を目指したより実証環境での社会実験を行いたい(これまでの実験結果については、別紙の実験報告書を参照いただきたい。)。については、実証実験に係る道路使用許可の基礎や道路運送車両の保安基準に関して、以下の点について実施要件の緩和を要する。	D	現行においても、保安基準を満たす前照灯を取り付け夜間を走行することは可能です。指摘のあった前照灯の光度については、「安全な運行を確保できる適当な光度」と規定しているところであり、特段の緩和措置は不要と考えています。					1026040	つくば市	茨城県	警察庁 国土交通省

管理コード	要望事項 (事項名)	該当法令等	制度の現状	求める措置の具体的な内容	具体的事業の実施内容・提案理由	措置の分類	措置の内容	各省庁からの提案に対する回答	再検討要請	提案主体からの意見	プロジェクト名	提案主体名	都道府県	制度の所管・関係省庁	
010050	「105・1222搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業における実験要件の緩和」	道路交通法(昭和35年法律第105号) 第77条	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する実験要件として、横断歩道・自転車横断帯を通行するときは、搭乗型移動支援ロボットから降車して移動することとしている。	構造改革特区の特定事業「105・1222の「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」における実験要件の緩和」を要するもの。	つくば市では、「搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業」についてつくばモビリティロボット実験特区計画の認定を受け、ロボットの公道実験を行つた。これまでの実験により、ロボットの有効性・親和性・安全性について一定の確認ができたことから、今後、ロボットの実利用を目指すより実現環境での社会実験を行いたい(これまでの実験結果については、別紙の実験報告書を参照いただきたい)。については、実証実験に係る道路使用許可の要件や道路運送車両の保安基準に関して、以下の点について実験要件の緩和を要する。	A IV	5. 横断歩道の通行不可 現状ではモビリティロボットに搭乗したまま横断歩道を渡ることが認められないとしている。 立ち入り型などのロボットの特徴は、停止と移動がスムーズに行えること、横断歩道の手前で乗車してしまま停止でき安全で止まっていること、かつそのまま歩くことを可能にしている。 モビリティロボットは静止して横断することで歩行者と同等の安全性を確保できるので、横断歩道の信号を遵守して横断することで歩行者と同等の安全性を確保できるので、横断歩道の手前で横断歩道はロボットを押して(引いて)渡り、渡り終えたなら再び乗るという動作は、乗降のために停止することと占有面積が増えるため他の通行者等の流れを乱すことともなる。 これまでの実験において、実験や通勤実験参加者などによる横断歩道は搭乗したまま移動する方がスムーズに横断できる安全で快適という声が多数であった。 横断歩道上の自転車横断帯を除して横断することで危険回避ができると考えられ、また利用者の利便性の観点から搭乗したままの横断を認めていただきたい。	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準を変更して、横断歩道及び自転車横断帯の通行に關し、以下の基準を全て満たす搭乗型移動支援ロボットについては横断歩道を通行すること及びそれ以外の搭乗型移動支援ロボットについては原則として自転車横断帯を通行し、自転車横断帯のない場合のみ横断歩道を通行することを基準に加えることとする。 ・ 長さが120センチメートル、幅70センチメートル、高さが109センチメートルを超えないもの ・ 6キロメートル毎時を超える速度を出すことができないもの ・ 歩行者に危害を及ぼす親和性の突起物がないもの。				1 0 2 6 0 0 5 0	つくば市	茨城県	警察庁
010060	医療機関を中心とした事故調査組織の調査員が交通事故現場に向かう際に使用する自動車を緊急自動車として届出を受けること。	道路交通法施行令第30条 道路交通法施行令第13条	道路交通法施行令(昭和35年政令第270号)第13条第1項各号に規定する自動車について、各都道府県公安委員会が、緊急自動車として届出を受け、又は指定を行っている。	交通事故が発生した直後の現場に調査員(工学者と医療従事者等)が緊急走行を行い交通事故ミクロ(詳細)調査を行い情報収集しデータベース化するため、調査員の運転する調査車両で緊急走行を行う。	交通事故の死傷者を削減するには、交通事故予防(受傷回避・傷害軽減)が極めて重要である。そのためには、乗り物(乗用車、自動二輪車、自転車等)の安全システム開発・改良、安全な道路計画・建設、交通ルールの改善、救急医療システムの改良などが重要である。 そして当然ながら、これら交通安全の予防戦略のためにはその根拠が必要で、我が国の道筋研究会で実際には発生している交通事故の詳細な調査とデータ分析が必要不可欠である。わが国には、このような交通事故調査組織としてITARD(A Institute for traffic research and data analysis; 交通事故総合分析センター)が存在しているが、医療機関を中心に実施しているため正確な傷病者の医療情報収集が困難であり、資金不足や警察との連携不良等の理由のために機能できていない。	C	緊急自動車については、信号に従わない走行等の緊急走行により道路における危険を生じさせる側面もあることから、緊急用務の必要性と道筋における危険防止との均衡を考慮した上で、道路交通事故発生時に緊急走行するための規制を設けることとする。 この緊急走行の必要性について、当該用務により車両一般が受けけることが制度的に担保されているかどうか、当該公共の利益が別の方法によって実現できないかなどを総合的に考慮して判断しなければならないところ、御提案のような調査活動は、それにによる公共的利益を最大限に実現することができるが制度的に担保されているものとはいえないことから、当該活動において使用される自動車を緊急自動車の指定対象とすることはできない。	右提案主体からの意見を踏まえ、再度検討し、回答されたい。		1 0 2 7 0 1 0	日本医科大学千葉北総病院救命救急センター	千葉県	警察庁		
010070	搭乗型移動支援ロボットの公道(横断歩道を含めた)における実験走行	道路交通法(昭和35年法律第105号) 第77条	現在茨城県つくば市において構造改革特別区域制度を利用して実施されている搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験においては、道路使用許可の取扱いに関する基準として、横断歩道・自転車横断帯を通行する際は、搭乗型移動支援ロボットから降車して移動することとしている。	現行法の制度(搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業)では、特区認定後、一定の条件において歩行者が可能となるが横断歩道の歩行ができないため、歩行時に乗降や待ち合わせ等が発生し、スムーズかつ効率的な歩行実験になり難い。そこで、安全対策等の一定の要件を満たす場合、横断歩道部分を含めた歩行実験の例外処置をいただき、歩行者混在における充実した歩行実験を行。	搭乗型移動支援ロボットの歩行実験を行い、今後の観光施策としての活用や空港におけるサービスの充実を目指し、有効性・安全性の評価を行う。 現状の搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業では、実施場所の要件が、「幅員がおおむね3メートル以上の自転車歩行者専用道路又は普通自転車歩道通行可の歩道」とあり、当要件では実験エリアにおいて、歩行できる場所が限られる。また、より現実的になりたい。 (3)羽田空港の位置する大田区は日本有数の町工場を形成している事から、ロボットを通じてモビリティの産業活性化への貢献を目指す。	A IV	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準を変更して、横断歩道及び自転車横断帯の通行に關して、以下の基準を全て満たす搭乗型移動支援ロボットについては横断歩道を通行すること及びそれ以外の搭乗型移動支援ロボットについては原則として自転車横断帯を通行し、自転車横断帯のない場合のみ横断歩道を通行することを基準に加えることとする。 ・ 長さが120センチメートル、幅70センチメートル、高さが109センチメートルを超えないもの ・ 6キロメートル毎時を超える速度を出すことができないもの ・ 歩行者に危害を及ぼす親和性の突起物がないもの。			1 0 2 9 0 1 0	日本空港ビルディング株式会社	東京都	警察庁		
010080	搭乗型移動支援ロボットの歩行実験の実施場所(道路要件)の緩和	道路交通法(昭和35年法律第105号) 第77条	現在茨城県つくば市において構造改革特別区域制度を利用して実施されている搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験においては、特区認定後、実験走行を可能とする要件で「横ね3m以上の歩道等」とあるが、羽田空港周辺及び現在の道路事情では実験エリアが制限されることがある。歩行者の通行量が少ない等、一定の要件を満たすためにエアリアルにおいては、幅員が1.5m以上の歩道についても歩行実験の要件として許可をいただきたい。	搭乗型移動支援ロボットの歩行実験を行い、今後の観光施策としての活用や空港におけるサービスの充実を目指し、有効性・安全性の評価を行う。 現状の搭乗型移動支援ロボットの公道実証実験事業では、実施場所の要件が、「幅員がおおむね3メートル以上の自転車歩行者専用道路又は普通自転車歩道通行可の歩道」とあり、当要件では実験エリアにおいて、歩行できる場所が限られる。また、より現実的になりたい。 (3)羽田空港の位置する大田区は日本有数の町工場を形成している事から、ロボットを通じてモビリティの産業活性化への貢献を目指す。	C IV	実証実験に係る道路使用許可の取扱いに関する基準を変更して、以下の基準を全て満たす搭乗型移動支援ロボットについては、実験場所としての歩道等に関する基準のうち幅員に係る部分を削除することとする。 ・ 長さが120センチメートル、幅70センチメートル、高さが109センチメートルを超えないもの ・ 6キロメートル毎時を超える速度を出すことができないもの ・ 歩行者に危害を及ぼす親和性の突起物がないもの。	右提案主体からの意見を踏まえ、再度検討し、回答されたい。		1 0 2 9 0 2 0	日本空港ビルディング株式会社	東京都	警察庁			

1 警察庁(構造改革特区21次 再検討要請).xls