

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査	第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査 (改造等による変更のない使用過程車)
<p>7-113 自動運行装置</p> <p>7-113-1 装備要件 自動車（二輪自動車、側車付二輪自動車、三輪自動車、大型特殊自動車及び被牽引自動車を除く。）には自動運行装置を備えることができる。（保安基準第48条第1項関係）</p> <p>7-113-2 性能要件</p> <p>7-113-2-1 テスタ等による審査 なし。</p> <p>7-113-2-2 視認等による審査 なし。</p> <p>7-113-2-3 書面等による審査 (1) 自動運行装置を備える自動車は、プログラムによる当該自動車の自動的な運行の安全性を確保できるものとして、機能、性能等に関し、書面その他適切な方法により審査したときに、次の基準に適合するものでなければならない。 (保安基準第48条第2項、細目告示第72条の2、第150条の2関係)</p> <p>① 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。</p> <p>② 運転者の意図した操作によってのみ自動運行装置が作動するものであり、かつ、運転者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。</p> <p>③ 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ること。 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⑤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、警報を発した後には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。</p> <p>④ 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、③の警報を発するものであること。 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⑤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。</p> <p>⑤ 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③又は④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。</p> <p>⑥ ③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、③及び⑤の規定にかかわらず、当該事由の発生後直ちに、③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</p>	<p>8-113 自動運行装置</p> <p>8-113-1 装備要件 自動車（二輪自動車、側車付二輪自動車、三輪自動車、大型特殊自動車及び被牽引自動車を除く。）には自動運行装置を備えることができる。（保安基準第48条第1項関係）</p> <p>8-113-2 性能要件</p> <p>8-113-2-1 テスタ等による審査 なし。</p> <p>8-113-2-2 視認等による審査 (1) 自動運行装置の作動中、確実に機能するものであること。</p>

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査	第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査 (改造等による変更のない使用過程車)
<p>のみ終了することができる。</p> <p>⑦ 自動運行装置若しくはリスク最小化制御の作動中又は③若しくは④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。</p> <p>⑧ 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、②、⑤及び⑥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。</p> <p>⑨ 次に掲げる場合において、自動運行装置が作動しないものであること。</p> <p>ア 走行環境条件を満たしていない場合</p> <p>イ 自動運行装置が正常に作動しないおそれがある場合</p> <p>⑩ 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。）を運転者に表示するものであること。</p> <p>また、当該表示は運転者が容易に確認でき、かつ、当該状態を容易に判別できるものであること。</p> <p>⑪ 自動運行装置の作動中、運転者が③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。</p> <p>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。</p> <p>⑫ 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、その旨を運転者に視覚的に警報するものであること。</p> <p>⑬ 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。</p> <p>⑭ 高速道路等における運行時に車両を車線内に保持する機能を有する自動運行装置を備える自動車であって、自動運行装置作動中の最高速度が 60km/h 以下であるものにあつては、UN R157-00-S3 の 5.、6. 及び 7. に適合するものであること。</p> <p>この場合において、UN R157-00-S3 の 5.、6. 及び 7. に適合する自動車であつて、⑥の適用を受けるものは、⑥の規定にかかわらず、③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⑥の基準に適合するものとし、UN R157-00-S3 の 5.5.1. にかかわらず、リスク最小化制御中に、安全を確保しつつ当該装置が車線変更操作（路肩に対するものを含む。）を実行することができるものとする。</p> <p>⑮ 自動運行装置に備える作動状態記録装置は、次に掲げる基準に適合するものであること。</p> <p>ア ⑭の基準に適合する自動運行装置を備える自動車にあつては、UN R157-00-S3 の 8.（8.4.1. を除く。）及び別添 123「作動状態記録装置の技術基準」3.3. に適合するものであること。</p> <p>ただし、別添 123「作動状態記録装置の技術基準」3.3.1. 中「3.1.」及び3.3.1.2. 中「3.1.1.1. から3.1.1.6. まで」とあるのは、「UN R157-00-S3 の 8.3.」と読み替えるものとする。</p>	

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査	第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査 (改造等による変更のない使用過程車)
<p>イ アに掲げる自動車以外の自動運行装置を備える自動車にあっては、別添 123「作動状態記録装置の技術基準」に適合するものであること。</p> <p>(2) 次に掲げる自動運行装置及び4-21-3の規定により走行環境条件付与書の提示があった自動車に備える自動運行装置であってその機能を損なうおそれのある損傷等のないものは、(1)の基準に適合するものとする。</p> <p>この場合において、「その機能を損なうおそれのある損傷等」については、特に指示をする場合を除き、衝突被害軽減制動制御装置にも使用される前方検知のためのミリ波レーダー等の装着部分について、大幅に変形しているなどの外観上明らかな損傷の有無を確認すること。</p> <p>① 指定自動車等に備えられたものと同一の構造を有し、かつ、同一の位置に備えられた自動運行装置</p> <p>② 法第75条の2第1項の規定に基づき型式の指定を受けた特定共通構造部に備えられている自動運行装置と同一の構造を有し、かつ、同一の位置に備えられている自動運行装置又はこれに準ずる性能を有する自動運行装置</p> <p>③ 法第75条の3第1項の規定に基づき自動運行装置の指定を受けた自動車に備えるものと同一の構造を有し、かつ、同一の位置に備えられた自動運行装置又はこれに準ずる性能を有する自動運行装置</p> <p>7-113-3 欠番</p> <p>7-113-4 適用関係の整理</p> <p>(1) 次に掲げる自動車については、7-113-5(従前規定の適用①)の規定を適用する。(適用関係告示第55条の2第5項関係)</p> <p>① 令和4年6月30日以前に製作された自動車</p> <p>② 令和4年7月1日以降に製作された自動車であって、次に掲げるもの</p> <p>ア 令和4年6月30日以前の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)</p> <p>イ 令和4年7月1日以降の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)であって、令和4年6月30日以前の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)と自動運行装置に係る性能が同一であるもの</p> <p>ウ 指定自動車等を基本とした自動車であって、改造等により試作車又は組立車となったもの</p> <p>7-113-5 従前規定の適用①</p> <p>次に掲げる自動車については、次の基準に適合するものであればよい。(適用関係告示第55条の2第5項関係)</p> <p>① 令和4年6月30日以前に製作された自動車</p> <p>② 令和4年7月1日以降に製作された自動車であって、次に掲げるもの</p> <p>ア 令和4年6月30日以前の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)</p> <p>イ 令和4年7月1日以降の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)であって、令和4年6月30日以前の型式指定自動車、輸入自動車特別取扱自動車又は多仕様自動車(特定共通構造部を備えたものに限る。)と自動運行装置に係る性能が同一であるもの</p> <p>ウ 指定自動車等を基本とした自動車であって、改造等により試作車又は組立車となったもの</p> <p>7-113-5-1 装備要件</p> <p>自動車(二輪自動車、側車付二輪自動車、三輪自動車、大型特殊自動車及び被牽引自動車を除く。)には自動運行装置を備えることができる。</p> <p>7-113-5-2 性能要件</p> <p>7-113-5-2-1 テスタ等による審査</p> <p>なし。</p> <p>7-113-5-2-2 視認等による審査</p> <p>なし。</p>	<p>(2) 自動運行装置の機能を損なうおそれのある損傷のあるものは、(1)の基準に適合しないものとする。</p> <p>この場合において、「自動運行装置の機能を損なうおそれのある損傷」については、特に指示をする場合を除き、衝突被害軽減制動制御装置にも使用される前方検知のためのミリ波レーダー等の装着部分について、大幅に変形しているなどの外観上明らかな損傷の有無を確認すること。</p> <p>8-113-2-3 書面等による審査</p> <p>なし。</p> <p>8-113-3 欠番</p> <p>8-113-4 適用関係の整理</p> <p>7-113-4の規定を適用する。</p>

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査

第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査
(改造等による変更のない使用過程車)

7-113-5-2-3 書面等による審査

- (1) 自動運行装置を備える自動車は、プログラムによる当該自動車の自動的な運行の安全性を確保できるものとして、機能、性能等に関し、書面その他適切な方法により審査したときに、次の基準に適合するものでなければならない。
- ① 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。
 - ② 運転者の意図した操作によってのみ自動運行装置が作動するものであり、かつ、運転者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。
 - ③ 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ること。
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⑤の制御が開始した場合にのみ終了することができる。
 - ④ 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、③の警報を発するものであること。
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⑤の制御が開始した場合にのみ終了することができる。
 - ⑤ 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③又は④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。
 - ⑥ ③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、③及び⑤の規定にかかわらず、当該事由の発生後直ちに、③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。
 - ⑦ 自動運行装置又はリスク最小化制御の作動中、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。
 - ⑧ 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、②、⑤及び⑥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。
 - ⑨ 次に掲げる場合において、自動運行装置が作動しないものであること。
ア 走行環境条件を満たしていない場合
イ 自動運行装置が正常に作動しないおそれがある場合
 - ⑩ 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。）を運転者に表示するものであること。
また、当該表示は運転者が容易に確認でき、かつ、当該状態を容易に判別できるものであること。
 - ⑪ 自動運行装置の作動中、運転者が③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。
 - ⑫ 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、その旨を運転者に視覚的に警報するものであること。
 - ⑬ 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。
 - ⑭ 高速道路等における運行時に車両を車線内に保持する機能を有する自動運行装置を備える自動車（自動運行装置作動中の最高速度が60km/h以下であるものに限る。）にあつては、細目告示別添122「高速道路等における低速自動運行装置を備える自動車の技術基準」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、これと同等以上の性能を有するものは、当該基準に適合するものとみなす。
 - ⑮ 自動運行装置に備える作動状態記録装置は、細目告示別添123「作動状態記録装置の技術基準」に定める基準に適合するものであること。
- (2) 7-113-2-3 (2) に同じ。