

## 運転者講習について

### 1. 概要

実証実験で使用する実験車両の安全な運行のため、運転者講習を実施する。実験車両は自動運転機能を有する自動運転車及び手動走行を行う小型電気自動車であるが、運転する車両により必要な講習を設定する。

### 2. 講習内容

#### 2.1 運転技能研修

実験車両である自動運転車及び小型電気自動車は、いずれも車両特性や取り扱いが通常の自動車とは異なるため、その特性を習熟するとともに、相当の運転経験を有し、かつ、運転技術が優れていることを確認する。

【内容】座学 30~40 分、公道走行 30~40 分

【受入人数】午後 2 回実施

#### 2.2 自動運転研修

「自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン（平成 28 年 5 月・警察庁）」に基づき、「テストドライバーの要件（運転者としての義務や自動走行システムの仕組みや特性の理解）」を確認する。なお、「テストドライバーの要件」のうち、「相当の運転経験を有し、かつ、運転技術が優れていること」については、運転技能研修において確認する。

【内容】座学 1 時間、公道走行 3 時間（入れ替わりで実施）※調整中（変更の可能性あり）

【受入人数】5 人/日

#### 2.3 運転者の要件

実験車両の運転者の要件として、表 1 に定める。自動運転車の運転者は運転技能研修及び自動運転研修のいずれの研修にも受講し、その運転技能や自動走行システムの習熟が確認された者とする。

表 1 実験車両

実験車両	運転技能研修	自動運転研修
自動運転車	必要	必要
小型電気自動車	必要	不要

※自動運転車の運転者は「運転技能研修」と「自動運転研修」の両方の受講が必要

### 3. スケジュール

運転技能研修及び自動運転研修の表 2 に示す。

表 2 研修実施スケジュール

	9/27(火)	9/28(水)	9/29(木)	9/30(金)
運転技能研修	○ 午後 2 回(計 10 人)	—	—	—
自動運転研修	—	○ 5 人まで	○ 5 人まで	○ 5 人まで

(参考)テストドライバーの要件

※自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドラインから抜粋

5 テストドライバーの要件

(1)テストドライバーは、実験車両の種類に応じ、法令に基づき運転に必要とされる運転免許を保有している必要がある。

(2)テストドライバーは、常に道路交通法を始めとする関係法令における運転者としての義務を負い、仮に、交通事故又は交通違反が発生した場合には、テストドライバーが、常に運転者としての責任を負うことを認識する必要がある。

テストドライバーが実施主体の構成員でない場合には、実施主体において、テストドライバーがこれらのことについて確認した旨の書面を徴するべきである（なお、経済的負担を実施主体又は保険によって担保することを妨げるものではない。）

(3)実施主体は、4(1)の実験施設等における確認を終えてから当分の間のテストドライバーについて、次の要件を満たしていることを確認するべきである。

- ・相当の運転経験を有し、かつ、運転技術が優れていること。
- ・実験車両の自動走行システムの仕組みや特性を十分に理解していること。
- ・公道実証実験の実施前に、実験施設等において、自ら実験車両の自動走行システムを用いて運転し、緊急時の操作に習熟していること。

(4)実施主体は、自動走行システムの実用化に向けた検証等のため、(3)の要件を満たさない者をテストドライバーとする場合には、次の措置を講ずるべきである。

- ・(3)の要件を満たすテストドライバーによる公道実証実験を繰り返し行うことにより、実験車両の自動走行システムが公道において安全に機能することを十分に確認すること。
- ・公道実証実験の実施前に、当該システムの仕組みや特性を十分に理解した者からテストドライバーに対し、当該システムの特性、想定される緊急時等における具体的な対応要領等について、十分な説明を行ってこれを理解させるとともに、テストドライバーに加え、テストドライバー以外の当該システムの仕組みや特性を十分に理解した者が実験車両に同乗して緊急時等に必要な操作を補助するなど、十分な安全確保措置を講ずること。

(5)テストドライバーは、自動走行システムを用いて走行している間、必ずしもハンドル等の操作装置を把持している必要はないが、常に周囲の道路交通状況や車両の状態を監視（モニター）し、緊急時等に直ちに必要な操作を行うことができる必要がある。

したがって、見通しが良く、かつ、交通量が少ない場所等、緊急時の操作を行う蓋然性が低い状況では、アームレストや膝の上に手を置くなど、リラックスした態勢でも差し支えないが、見通しの悪い場所又は交通量が多い場所等、緊急時の操作を行う蓋然性が高い状況では、操作装置を把持し、又は瞬時に把持できるよう手を操作装置の至近距離の位置に保つべきである。