

つくばでの公道実証実験におけるモビリティロボットの定義

判断基準

自律移動技術、姿勢制御技術等のロボット技術を適用することにより、安全性、利便性、環境適合性等を高め、人間が生活する空間において人間との親和性を保ちつつ人間の移動手段として利用しうる用具

対象となるロボット

- ・ 道路交通法施行規則第一条で規定される「原動機を用いる歩行補助車等」および「原動機を用いる身体障害者用車いす」に自律移動技術、衝突防止技術、障害物回避技術等を適用して安全性を向上し、もしくは操作の負荷を軽減することを図った移動用具
- ・ 姿勢制御技術等を応用した倒立振り子型とすることで占有面積の減少を図り、環境との親和性を高めた二輪車、一輪車等の移動用具
- ・ その他、本実証実験の目的に沿って製作された、上記の判断基準に適合する移動用具

対象とならない移動用具の例

- ・ 自律移動技術、姿勢制御技術等を適用していない電動キックボード、小型の電気自動車等の移動用具

その他

- ・ 当面はハンドルなどの操作機能を備え、搭乗者の操作を基本とする移動用具を対象とし、完全自律移動の移動用具は対象としない。
- ・ 陸運局により道路運送車両の保安基準に適合していることの確認を受け、もしくは同基準の緩和申請をして承認を受けたもので、つくば市から交付された課税標識を見やすい位置に表示した移動用具で、大きさ等に関して警察庁の道路使用許可基準に定められた事項を遵守しているものを実証実験の対象とする。