

1-1. 小型無人機(ドローン)

「『日本再興戦略』改訂2015」(平成27年6月30日閣議決定)

(遠隔診療や小型無人機等の「近未来技術実証」の推進)

④ 小型無人機に係る健全な利活用の実現

・災害監視・物流等の多様な分野における新産業の創出や国民生活の利便や質の向上等に資する小型無人機について、航空法改正等による運用ルールを早急に整備した上で、健全な利活用の実現、ひいては我が国の成長戦略に資するよう、国家戦略特区に係る区域会議において、随時、追加的な規制・制度改革について民間事業者等から意見聴取を行い、特区制度を活用した新技術実証を速やかに行うための必要な規制・制度改革に取り組む。これらの取組を含め、全国共通の必要な制度改革を不断かつ確実に進める。

⑤ 小型無人機の実証等に関する無線局免許の迅速化

・特区内における小型無人機の活用に関する実証実験や、ベンチャー企業等による製品開発等を推進するため、現在の特定実験試験局制度を見直し、混信等の問題を発生させないための調整をよりきめ細かく行うこと等により、免許が可能な範囲として告示する地域を、現在の地方支分部局の管轄区域ごとから市町村単位等ニーズに応じて柔軟に設定するとともに、迅速な手続の下、現在Wi-Fi等で広く活用されている周波数帯であっても、これを活用可能とする。



「日本再興戦略2016」(平成28年6月2日閣議決定)

(世界と戦える国際都市の形成、国際イノベーション拠点の整備)

③ 小型無人機や完全自動走行に係る「近未来技術実証」の推進

・「『日本再興戦略』改訂2015」に基づき、国家戦略特区においては、小型無人機については、昨年7月の仙北市、本年4月の千葉市など、また、自動走行については、本年2月の神奈川県(藤沢市)、同年3月の仙台市などにおいて実証実験等を行ってきたところであるが、今後とも、国家戦略特区における「近未来技術実証」の推進を図るため、本年7月の仙北市における小型無人機の国際競技会の開催を始め、必要な規制改革を伴う場合を含めた実証実験等を高い頻度で行い、その効果を検証していく。

(後略)

近未来技術の実証 小型無人機（ドローン）の実証・デモンストレーション

仙北市

国際ドローン競技会の開催等

仙北市は、平成27年7月19日、仙北市スキー場において、デモンストレーション（第6回近未来技術実証特区検討会）を開催。

技術検討会において、ドローンの飛行状況をモニターで確認している様子



市は、平成28年1月20日総務省通達において措置された「特定実験試験局制度に関する特例」を活用して、同年7月29日～31日に国際ドローン競技会を開催。



国際ドローン競技会

千葉市

ドローン宅配等

千葉市は、平成28年4月11日、千葉市内において、第1回ドローン宅配等分科会を開催。

市は、地区内の店舗から高層マンションへの各戸配達など、都市部におけるドローンを活用したサービスの実現を目指す。



千葉市内でのデモンストレーションの様子

実験試験局制度に関する特例

(平成28年1月20日 特定総合通信基盤局通達 総基電第11号)

仙北市(1事業) 初認定:平成28年2月5日
関西圏(2事業) 初認定:平成28年4月13日
愛知県(3事業) 初認定:平成28年4月13日
広島県(2事業) 初認定:平成28年4月13日
福岡市(4事業) 初認定:平成28年9月9日

活用する規制改革

現状

電波を活用した実験等を行うための免許手続きにおいて、申請から発給までに1~2週間を要する。

見直し後

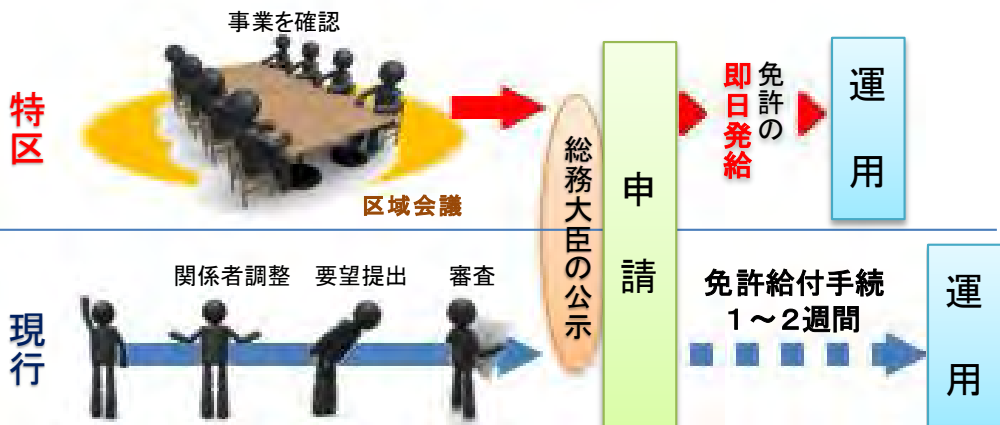
区域会議の下に、国や自治体、申請者の調整の場を設けることで、「即日」の免許発給が可能に。

効果

- ・小型無人機を活用した実証実験の促進
- ・ベンチャー企業等による製品開発の促進

具体的事業

免許の即日発給で、実証実験や製品開発が迅速化!



1-2. 自動走行

『日本再興戦略』改訂2015」（平成27年6月30日閣議決定）

（遠隔診療や小型無人機等の「近未来技術実証」の推進）

⑥ 完全自動走行を見据えた環境整備の推進

・我が国の経済成長を牽引する近未来技術の自動走行システムについては、「官民ITS*構想・ロードマップ2015」（平成27年6月30日IT総合戦略本部決定）における自動走行システム、いわゆる「レベル4（完全自動走行）」までの技術開発を目指し、適切に実証実験を実施し、その効果を検証していくことが必要である。

*ITS：高度道路交通システム（Intelligent Transport Systems）

・このため、今後の技術開発の進展に併せた世界初の社会システムや制度を構築するため、特区等においてレベル4を見据えた安全性に関するデータ収集等に必要な公道実証実験を積極的かつ安全に行うための環境を整備するとともに、自動走行に関する国際的な基準作りに積極的に取り組む。また、東日本大震災の被災地における災害危険区域においては、公道以外も含めた実証実験を行う。

・さらに、完全自動走行に係る国際条約改正の議論に取り組むとともに、道路交通法等を含め、事故時の責任関係のほか、運転者の義務等の在り方についても、公道実証実験により得られたデータも踏まえつつ、我が国として引き続き十分な検討を進め、完全自動走行の早期の実現を目指す。



『日本再興戦略2016』（平成28年6月2日閣議決定）

（世界と戦える国際都市の形成、国際イノベーション拠点の整備）

③ 小型無人機や完全自動走行に係る「近未来技術実証」の推進

（前略）

・また、自動走行については、いわゆる「レベル4（完全自動走行）」までの技術開発を目指すため、「官民ITS構想・ロードマップ2016」（平成28年5月20日IT総合戦略本部決定）に基づき、来年を目途に特区等において無人自動走行による移動サービスに係る公道実証を実現すべく、車内に運転者が不在であっても遠隔装置を通じた監視等や、ハンドル及びアクセルの無い自動運転車両による走行などが、公道における実証実験として可能となるよう、速やかに所要の措置を講ずる。

買い物支援

神奈川県藤沢市 レベル3実証実験

中央けやき通り(公道)において、自動走行技術を搭載したロボットタクシー車両による走行技術サービス提供の実証を実施。

- 日時:平成28年2月29日(月)~3月11日(金)
- 場所:湘南ライフタウン
- 概要:一般モニターが参加し、住居とイオン藤沢店間を送迎



中央けやき通り



津波被災地の復興

仙台市 レベル4実証(デモンストレーション)

東日本大震災の災害危険区域である荒浜地区にて完全自動走行（レベル4）や、ドローン飛行の実証デモを実施。防災減災や災害対応に活用できる「近未来技術」を積極的に推進。

- 日時:平成28年3月27日(日)
- 場所:災害危険区域内 荒浜小学校校庭
- 概要:運転席/助手席に人が座らないレベル4で実施

