

美國交通部提出自駕車全面性計畫，以促進自動駕駛系統規範環境之整合、透明性與現代化



美國聯邦運輸部（US Department of Transportation）於2021年1月11日發布「自駕車全面性計畫（Automated Vehicles Comprehensive Plan, AVCP）」，建立了交通部促進合作、透明性與管制環境現代化，並將自動駕駛系統（Automated Driving Systems）安全整合入交通系統之策略。基於過去「自駕車政策4.0」建立之原則上，自駕車全面性計畫定義了三個目標以達成其願景：

1. 促進合作與透明性：交通部將會促進其合作單位與利益相關人可取得清楚且可靠之資訊，包含自駕系統的能力與限制。
2. 使管制環境現代化：交通部將會現代化相關規範並移除對創新車輛設計、特性與運作模組之不必要障礙，並發展專注於安全性之框架與工作以評估自駕車技術的安全表現。
3. 運輸系統之整備：交通部將會與利害相關人合作實施安全的評估與整合自駕系統於運輸系統之基礎研究與行動，並促進安全性、效率與可取得性。

政策文件中也就相關目標提出了關鍵目的以及行動，包含先前交通部所提出的「自駕系統安全性框架（Framework for Automated Driving System Safety）」草案，將透過建立框架定義、評估並提供自駕系統的安全性需求，並同時保留創新發展之彈性；另外此政策文件也提出了如何將自駕系統融合現有技術應用之實際案例。交通部將會定期的檢視相關行動與計畫，以反應技術與產業發展，並減少重複性之行動，並將資源投注於重要領域。

本文為「經濟部產業技術司科技專案成果」

相關連結

- [Automated Vehicles Comprehensive Plan](#)
- [美國聯邦交通部公布自駕車4.0政策文件](#)
- [加州公共事業委員會公布兩項新的自駕車布建計畫](#)

柯亦儒

組長 編譯整理

上稿時間：2021年04月

資料來源：Automated Vehicles Comprehensive Plan, TRANSPORTATION.GOV, <https://www.transportation.gov/av/avcp> (last visited Mar. 10, 2021).

延伸閱讀：

何穎欣，〈美國聯邦交通部公布自駕車4.0政策文件〉，資訊工業策進會科技法律研究所，<https://stli.iii.org.tw/article-detail.aspx?tp=1&i=180&d=8448&no=64>（最後瀏覽日：2021/3/10）。

何穎欣，〈加州公共事業委員會公布兩項新的自駕車布建計畫〉，資訊工業策進會科技法律研究所，<https://stli.iii.org.tw/article-detail.aspx?tp=5&i=180&d=8592&no=67>（最後瀏覽日：2021/3/10）。

文章標籤

 推薦文章

