

## **Tieliikenteen automaatioon liittyvää sääntelyä valmisteleva työryhmä – työryhmän 11. kokous**

Aika

19.12.2023 klo 13.00 – 15.00

Paikka

Teams

Kutsutut

Kirsi Miettinen, Liikenne- ja viestintäministeriö  
Juuso Suomento, Liikenne- ja viestintäministeriö  
Atte Riihelä, Liikenne- ja viestintäministeriö  
Reijo Jälkö, Liikenne- ja viestintävirasto Traficom  
Jan Juslén, Väylävirasto  
Mika Kulmala, Tampereen kaupunki  
Teemu Nieminen, Autotuojat ja –teollisuus ry  
Ville Henttu, Kaakkois-Suomen ammattikorkeakoulu  
Visa Kronbäck, Liikennevakuutuskeskus  
Jari Konttinen, Palvelualojen työnantajat PALTA ry  
Mika Rytönen, Remoted Oy  
Heikki Liimatainen, Tampereen yliopisto  
Eetu Pilli-Sihvola, Teknologian tutkimuskeskus VTT Oy  
Heli Siirilä, Vaasan yliopisto

### **Kokouksen avaus ja esityslistan hyväksyminen**

Puheenjohtaja avasi kokouksen klo 13.02. Kokouksen esityslista hyväksyttiin.

### **Edellisen kokouksen pöytäkirjan hyväksyminen**

Edellisen kokouksen pöytäkirja hyväksyttiin.

### **Työryhmän yhteinen keskustelu koskien turvallisen automaattiajamisen tarjoajia ja automaattisiin ajoneuvoihin ja turvallisen automaattiajamisen tarjoajiin liittyviä rekisterimerkintöjä**

Arviomuistiossa pyritään esittämään isommat, periaattaalliset seikat, yksityiskohdat työstetään tarkemmin HE-vaiheessa sillä yksityiskohtiin liittyy paljon työtä, ja lisäksi tässä vaiheessa on tarve saada palautetta isommista linjauksista ilman yksityiskohtia.

Työryhmässä käytiin läpi alustavia ajatuksia arviomuistion sisällöstä.

Dynaamisen hallinnan osalta tavoitteena on rajata selkeästi ADAS ja ADS –järjestelmät toisistaan. Haasteena tässä on se, että ADAS –järjestelmät kehittyvät kovaa vauhtia.

Työryhmässä nostettiin esille, ettei turvallisia tarjoajia koskevia prosessiin liittyviä vaatimuksia nostettaisi liian suureksi, jotta vaatimukset eivät karkottaisi mahdollisia toimijoita.

Lähtökohtana kuitenkin on, että kaikissa ajoneuvoissa olisi oltava joko vastuullinen henkilö, joka voi toimia kuljettajana, tai niihin olisi kohdistuttavat vähimmäisedellytykset täyttävää etähallintaa.

Rekisterimerkintöjen osalta esitettiin ratkaisua, jossa dynaaminen hallinta voidaan siirtää koneelle vain, jos ajoneuvo on hyväksytty tieliikennekäyttöön automaattisen ajoneuvona, se pystyy hoitamaan itsenäisesti kaikki dynaamiset ajotehtävät ja noudattamaan tieliikennelakia, on ODD:nsa sisällä ja pystyy tarvittaessa tekemään minimiriskimanööverin (MRM). Tieto automaattisesat ajojärjestelmästä merkittäisiin liikenneasioiden rekisteriin, josta löytyisi sekä turvallista automaattiajamisen tarjoajaa että ajoneuvoa koskevat tiedot.

MRM tulee olemaan selkeä määritelmä joka perustuu UNECE WP.29 työhön sen ollessa tekninen toiminto. Lähtökohtaisesti automaattisen ajojärjestelmän tulee pystyä tekemään MRM itsenäisesti tarvittaessa.

Isossa-Britanniassa on erillinen tyyppihyväksyntä ja lupa automaattiajamiseen. Myös Saksassa on erillinen tekninen hyväksyntä sekä lupa automaattiajamiseen. Tekninen hyväksyntä on kuitenkin vahva indikaatio sille, että itse ajoneuvo on turvallinen ja pystyy suoriutumaan sille määritetyistä tehtävistä.

Arviomuistiossa on lähdetty siitä, että eri ajoneuvoluokkia koskevat etähallinnan vaatimukset olisi yhteiset.

Työryhmässä keskusteltiin myös siitä, miten määritellään turvallinen automaattiajamisen tarjoaja. Automaattiajamisen tarjoaja olisi se taho, joka ottaa vastuun ajoneuvosta kun ADS on päällä.

## Muut asiat

UNECE WP.1 alaisen GE.3:n työ kansainvälisen oikeudellisen instrumentin laatimisesta joka mahdollistaisi Wienin ja Genen sopimukisen täydentämisen ei näytä etenevän. Tarvitaan siis kansallisia etenemisiä. Wienin sopimuksen uusi 34bis mahdollistaa kansallisen etenemisen.

Kansallisesti esimerkiksi Isossa-Britanniassa on annettu parlamentille ehdotus, josta ei saatu esittelyä tähän kokoukseen, mutta pyritään saamaan johonkin alkuvuoden 2024 kokoukseen. Ison-Britannian lakiesitys on ylemmätasoisista sääntelyä, ja sen keskeinen sisältö koskettaa alempien säädösten antamisen toimivaltaa. Esitys sisältää kuitenkin merkittävimmät säännökset.

**Kokouksen päättäminen**

Puheenjohtaja päätti kokouksen 15.03.

**Liitteet**

-

**Jakelu**

Tieliikenteen automaatioon liittyvää sääntelyä valmistelevan työryhmän varsinaiset jäsenet