



Datum
2023-11-28
Adress

Yttrande

Diarienummer
TN-2023-2181

Till
Kommunstyrelsen

Remiss från Landsbygds- och infrastrukturdepartementet - Automatiserad körning, STK-2023-1379

Bakgrund

Om förslaget

Landsbygds- och infrastrukturdepartementets promemoria innehåller förslag om ny förordning som ger väghållare mandat att föreskriva där det är särskilt tillåtet att framföra helautomatiserade motorfordon. Anledningen är ikraftträdande av genomförandeförordning (EU) 2022/1426 som anger förfarandet för typgodkännande av vissa helautomatiserade motorfordon och möjliggör introduktion av dessa på marknaden inom EU om de godkänns av typgodkännandemyndighet i någon av medlemsländerna.

Godkännande förutsätter att fordonen är *konstruerade och utformade* för att föras på särskilt utpekade områden, mellan fasta målpunkter längs förutbestämd rutt eller inom specifika parkeringsutrymmen. Utan möjlighet att nationellt reglera fordonens användning finns dock risk att helautomatiserade fordon börjar föras var som helst. Typgodkännande av de helautomatiserade fordonen kontrollerar endast att de är byggda för att föras inom specifika platsspecifika ramar, det är inte trafikreglering i sig. Det krävs andra verktyg för att säkerställa att fordonen faktiskt används inom ramen för deras typgodkända ändamål. Syftet med förslaget är därför att ge väghållare medel att reglera förekomsten av denna typ av trafik i enighet med genomförandeförordningens intention.

Yttrande

Tekniska nämnden ställer sig i huvudsak positiv till förslaget, men vill framföra vissa kommentarer. Redogörelsen för motiven till en ny förordning över ändring i trafikförordningen är mycket kort där delar hade förtjänat vidare redogörelse. Framför allt kopplat till skälen för en ny förordning över integrering i trafikförordningen och anledningen till att exkludera icke-motorfordon, exempelvis självkörande robotar och andra mindre eldrivna fordon.

Tekniska nämnden anser att trafikförordningen bör vara den mest självklara platsen för sådan reglering där tillämpning följer en välbekant och etablerad ordning. Enligt

promemorian är typgodkännande med anvisningar om var ett fordon ska vara utformat och konstruerat för att föras nytt och unikt, vilket därför föranleder behov av en ny förordning. Andra skäl framkommer inte i skrivelsen.

Typgodkännande som förutsätter en konstruktion för användning på vissa platser (terräng, väg eller inom inhägnat område) förekommer dock sedan tidigare. Reglering som utgår från sådana definitioner finns i trafikförordningen. Det finns alltså många likheter med hur typgodkännande och tidigare reglering förhåller sig till varandra i andra fall.

Det bör inte ha betydelse om typgodkännande utgår från att fordonen ska vara konstruerat för ett specifikt rörelsemönster, att utföra en viss uppgift eller att de utformats i viss form och storlek. Typgodkännande och reglering framstår inte som direkt bundna till varandra, även om behovet av reglering uppstår till följd av att nya typer av fordon byggda för vissa syften nu kan börja introduceras i trafiken.

Andra självkörande fordon än motorfordon hade även med fördel kunnat inkluderas i förslaget. Självkörande robotar och mindre elfordon utvecklas i snabb takt och kommer sannolikt snart bli aktuella för trafik. Reglering behöver då finnas på plats i god tid.

Tekniska nämnden noterar också att tidigare lyfta problem i ansvarsfrågan för trafikföreteelser kopplat till autonoma fordon inte verkar lösta. Det går fortsatt att ifrågasätta om föraransvaret, som definieras av kontroll över fordonet och förmåga att ingripa, verkligen kan likställas med aktivering av ett fordon. Oklarheterna riskerar att påverka förutsättningarna för polisens övervakning negativt.

Ordförande

.....
[Förnamn Efternamn]
.....

[Fyll i titel]

.....
[Förnamn Efternamn]
.....

[Här anger du om det finns reservationer/särskilda yttranden]