



## Meddelande om automatiserade fordon 2017/18:FPM117

---

Näringsdepartementet

2018-06-20

### Dokumentbeteckning

KOM (2018) 283

Vägen till automatiserad rörlighet – en EU-strategi för framtidens rörlighet.

### Sammanfattning

Meddelandet innehåller en övergripande EU-strategi för uppkopplad, samverkande och automatiserad mobilitet. Kommissionen aviserar förändringar i ett flertal rättsakter.

Regeringen är positivt inställd till den strategi och vision som kommissionen har meddelat.

## 1 Förslaget

### 1.1 Ärendets bakgrund

I Amsterdamdeklarationen<sup>1</sup> våren 2016 uppmanade medlemsstaterna Kommission att utarbeta en gemensam EU-strategi för automatiserad och uppkopplad körning för att se över och vid behov anpassa EU:s regelverk.

Meddelandet är en del av det tredje mobilitetspaketet som kommissionen lanserade den 17 maj 2018.

---

<sup>1</sup> <https://www.regeringen.se/artiklar/2018/05/tomas-eneroth-leder-hognivamote-om-uppkopplade-och-automatiserade-fordon/>

Meddelandet innehåller en övergripande EU-strategi för uppkopplad, samverkande och automatiserad mobilitet. Ambitionen är att göra Europa världsledande inom uppkopplad och automatiserad mobilitet och därmed leda Europa mot ett lägre antal dödsolyckor på vägarna, en minskad mängd skadliga utsläpp från transportområdet och minskad trängsel.

Syftet med EU-strategin är att bestämma inriktningen för EU, medlemsstaterna, industrin, arbetsmarknadens parter och det civila samhället för att arbeta tillsammans och se till att EU tar till vara de möjligheter som automatiserad mobilitet erbjuder, samtidigt som man förutser och mildrar nya utmaningar för samhället.

Meddelandet beskriver vad kommissionen avser att göra för utvecklingen av automatiserad mobilitet och kommissionen aviserar även förändringar i ett flertal rättsakter.

I avsnittet *Ett starkare EU inom teknik och infrastruktur för automatiserad rörlighet* uppmanar kommissionen medlemsstaterna och regionerna att använda de möjligheter som ges genom EU:s regionalpolitik och de europeiska struktur- och investeringsfonderna för att samfinansiera investeringar inom forskning, innovation och utbyggnad. Kommissionen avser också att inrätta en EU-omfattande plattform där alla berörda offentliga och privata intressenter kan samlas för att samordna storskaliga tester inom området. Dessutom kommer Galileos inledande navigeringstjänster med hög noggrannhet att erbjudas senast 2019.

I avsnittet *Säkerställa en inre marknad för säkert införande av automatiserad mobilitet* aviserar kommissionen att den, med utgångspunkt i EU:s regelverk för fordonsgodkännande, tillsammans med medlemsstaterna och intressenter, kommer att arbeta för utvecklingen av en ny ansats för att styrka säkerheten hos automatiserade fordon. Kommissionen föreslår<sup>2</sup> nya säkerhetsdetaljer för automatiserade fordon inklusive reglering av en ”event data recorder”<sup>3</sup> för automatiserade fordon för att klargöra vem som körde

---

<sup>2</sup> KOM 2018 (286) - Förslag till Europaparlamentets och rådets förordning om krav för typgodkännande av motorfordon och deras släpvagnar samt de system, komponenter och separata tekniska enheter som är avsedda för sådana fordon, med avseende på deras allmänna säkerhet och skydd för personer i fordonet och oskyddade trafikanter, om ändring av förordning (EU) 2018/... och om upphävande av förordningarna (EG) nr 78/2009, (EG) nr 79/2009 och (EG) nr 661/2009

<sup>3</sup> ”Event data recorder” översatt till det felaktiga ordet ”färdskrivare” samt ”en anordning som används för utredning av bilolyckor” i direktivet.

fordonet vid en olycka, som en del av revideringen av förordningen om allmän säkerhet hos motorfordon<sup>4</sup> samt kraven i direktivet om förvaltning av vägars säkerhet<sup>5</sup>. Kommissionen föreslår även, i samband med revideringen av förordningen om allmän säkerhet hos motorfordon<sup>6</sup>, att självkörande lastbilskolonner regleras för att säkerställa standardisering av datautbytet mellan olika varumärken och att skyddet av fordon mot it-attacker bör regleras.

I avsnittet Den automatiserade mobilitetens förväntade effekter på samhället och ekonomin aviserar EU-kommissionen att de kommer att inrätta ett EU-forum för att ta itu med särskilda etiska frågor som uppkommer i samband med automatiserad körning. Dessutom avser EU-kommissionen att bland annat övervaka och utvärdera den automatiserade och uppkopplade körningens långsiktiga effekter, att samråda med berörda parter om de socioekonomiska och miljömässiga effekterna av automatiserad mobilitet.

### 1.3 Gällande svenska regler och förslagets effekt på dessa

Eftersom meddelandet inte är en lagstiftningsakt är rubriken inte tillämplig.

### 1.4 Budgetära konsekvenser / Konsekvensanalys

Inte tillämpligt.

## 2 Ståndpunkter

### 2.1 Preliminär svensk ståndpunkt

Regeringen är positivt inställd till den strategi och vision som kommissionen har meddelat.

Regeringen stödjer en gemensam europeisk ansats för utvecklingen av olika frågor rörande uppkopplad och automatiserad körning. Det handlar om frågor som delandet av data, gränsöverskridande tester och inte minst olika regler kring uppkopplad och automatiserad körning för att stärka EU:s konkurrenskraft.

### 2.2 Medlemsstaternas ståndpunkter

Medlemsstaternas ståndpunkter är inte kända.

---

<sup>4</sup> General Safety Regulation for motor vehicles, (EG) nr 661/2009.

<sup>5</sup> Road Infrastructure Safety Management Directive

<sup>6</sup> General Safety Regulation for motor vehicles.

## 2.3 Institutionernas ståndpunkter

2017/18:FPM117

Institutionernas ståndpunkter är inte kända.

## 2.4 Remissinstansernas ståndpunkter

Meddelandet har inte remitterats.

## 3 Förslagets förutsättningar

### 3.1 Rättslig grund och beslutsförfarande

Rubriken är inte tillämplig eftersom meddelandet inte är en lagstiftningsakt.

### 3.2 Subsidiaritets- och proportionalitetsprincipen

Rubriken är inte tillämplig eftersom meddelandet inte är en lagstiftningsakt.

## 4 Övrigt

### 4.1 Fortsatt behandling av ärendet

Ärendets fortsatta behandling är inte känd.

### 4.2 Fackuttryck/termer