

表2: 運転自動化レベルの定義の概要

レベル	概要	操縦※の主体
	運転者が一部又は全ての動的運転タスクを実行	
レベル0	<ul style="list-style-type: none"> <li>運転者が全ての動的運転タスクを実行</li> </ul>	運転者
レベル1	<ul style="list-style-type: none"> <li>システムが縦方向又は横方向のいずれかの車両運動制御のサブタスクを限定領域において実行</li> </ul>	運転者
レベル2	<ul style="list-style-type: none"> <li>システムが縦方向及び横方向両方の車両運動制御のサブタスクを限定領域において実行</li> </ul>	運転者
	自動運転システムが(作動時は)全ての動的運転タスクを実行	
レベル3	<ul style="list-style-type: none"> <li>システムが全ての動的運転タスクを限定領域において実行</li> <li>作動継続が困難な場合は、システムの介入要求等に適切に応答</li> </ul>	システム (作動継続が困難な場合は運転者)
レベル4	<ul style="list-style-type: none"> <li>システムが全ての動的運転タスク及び作動継続が困難な場合への応答を限定領域において実行</li> </ul>	システム
レベル5	<ul style="list-style-type: none"> <li>システムが全ての動的運転タスク及び作動継続が困難な場合への応答を無制限に(すなわち、限定領域内ではない)実行</li> </ul>	システム

※ 認知、予測、判断及び操作の行為を行うこと

J3016 より内閣官房情報通信技術(IT)総合戦略室作成

表3: J3016 における関連用語の定義

語句	定義
動的運転タスク (DDT: Dynamic Driving Task)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 道路交通において、行程計画ならびに経路地の選択などの戦略上の機能は除いた、車両を操作する際に、リアルタイムで行う必要がある全ての操作上及び戦術上の機能。</li> <li>• 以下のサブタスクを含むが、これらに制限されない。                         <ol style="list-style-type: none"> <li>1) 操舵による横方向の車両運動の制御</li> <li>2) 加速及び減速による縦方向の車両運動の制御</li> <li>3) 物及び事象の検知、認識、分類、反応の準備による運転環境の監視</li> <li>4) 物及び事象に対する反応の実行</li> <li>5) 運転計画</li> <li>6) 照明、信号及び身ぶり手ぶりなどによる被視認性の向上</li> </ol> </li> </ul>
対象物・事象の検知及び応答 (OEDR: Object and Event Detection and Response)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 運転環境の監視(対象物・事象の検知、認識及び分類ならびに必要に応じて応答する準備)及びこれらの対象物・事象に対する適切な応答(動的運転タスク及び／又は動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答を完了するために必要に応じて)を実行することを含む動的運転タスクのサブタスク</li> </ul>
限定領域(ODD: Operational Design Domain)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ある自動運転システム又はその機能が作動するように設計されている特定の条件(運転モードを含むが、これには限定されない)。</li> </ul> <p>注1: 限定領域は、地理的、道路面の、環境的、交通の、速度上の、及び／又は時間的な制約を含んでもよい。</p> <p>注2: 限定領域は、一つ又は複数の運転モードを含んでもよい。</p>

J3016 より内閣官房情報通信技術(IT)総合戦略室作成