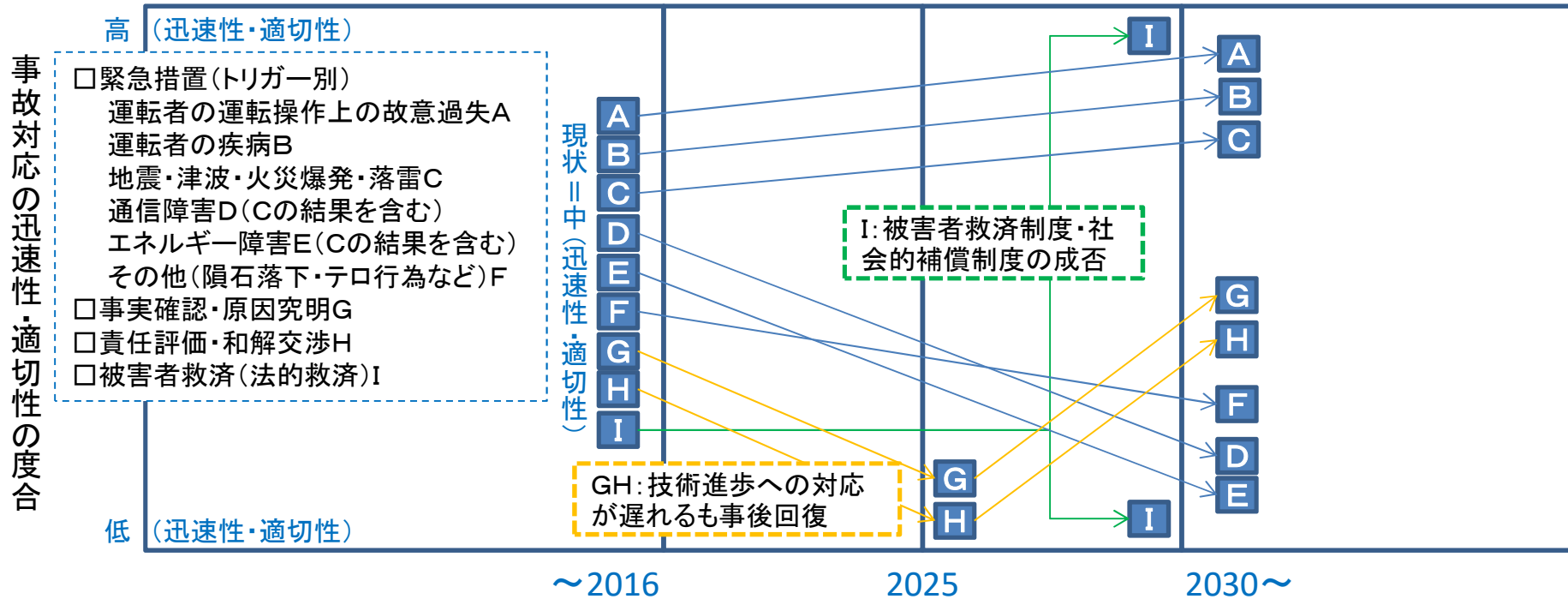


事故対応 和魂技術ロードマップ



安全運転支援システム・レベル1～自動走行システム・レベル2		～自動走行システム・レベル3		～自動走行システム・レベル4		
ロードマップ短期(～2016年)		中期～長期(～2025年)		長期(2025年～)		
分類・レベル	安全運転支援システム		自動走行システム			
			準自動走行システム		完全自動走行システム	
	情報提供型	自動化型 レベル1 単独型	自動化型 レベル2 システムの複合化	自動化型 レベル3 システムの高度化	自動化型 レベル4 完全自動走行	
操舵等の担い手	運転者への注意喚起等	加速・操舵・制動のいずれかの操作を自動車が行う状態	加速・操舵・制動のうち、複数の操作を一度に自動車が行う状態	加速・操舵・制動を全て自動車が行う状態(緊急時対応:ドライバー)	加速・操舵・制動を全て自動車(ドライバー以外)が行う状態	
高度化される技術	レーンキーピングアシスト(車線逸脱警報機能)等	プリクラッシュセーフティ等	レーダークルーズコントロール(レーダーにより先行車と走行レーンを認識し、設定速度内で追従走行する。再発進はドライバー操作による。)=自律型	高速道路など特定区域自律型+協調型(路車間)特定区域内でも緊急時運転技術必要事故原因は運転操作and/orシステム車両側システム・車両外(道路・通信)システムは段階的に普及	高速道路・幹線道路など特定区域自律型+協調型(路車間+車車間)特定区域内では運転技術不要事故原因は×運転操作→○システム車車間システムは段階的に普及	

参考文献

「官民 ITS 構想・ロードマップ 2015」平成 26 年6月30日
高度情報通信ネットワーク社会推進戦略本部

<https://www.kantei.go.jp/jp/singi/it2/kettei/pdf/20150630/siryou7.pdf>