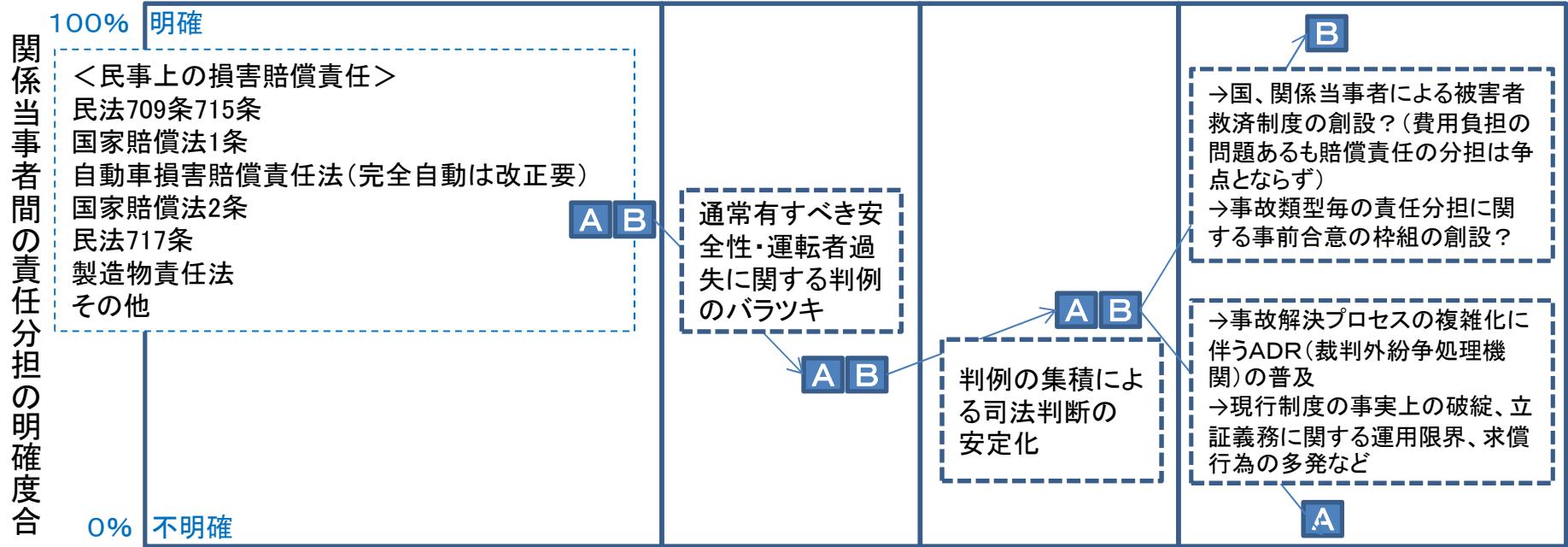


# 責任範囲 和魂技術ロードマップ

A→現行法制度を基本とし完全自動運転を踏まえた改正がなされる場合 B→新たな社会的補償制度が創設される場合



～2016

2025

2030～

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		
	情報提供型	自動化型レベル1単独型	準自動走行システム		完全自動走行システム
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	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	完全自動化型レベル4完全自動走行
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
			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

## 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>