

表 2 - 運転自動化のレベルごとの人間の運転者及び運転自動化システムの役割 (続き)

自動運転システムがすべての動的運転タスクを実行する。		
<p>レベル 3 - 条件付運転自動化</p>	<p>運転者 (自動運転システム非作動時) :</p> <ul style="list-style-type: none"> 自動運転システム搭載車両の動作準備状況を検証する。 自動運転システム作動の適切な時期を決定する。 自動運転システムが作動したとき、動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答準備ができていない利用者となる。 <p>動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答準備ができていない利用者(自動運転システム作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 介入の要求を受け入れ可能であり、タイミング良く動的運転タスクを受け取ることによって応答する。 車両システムの動的運転タスク実行システムに関連するシステム故障に対して受け入れ可能であり、故障が発生した場合、タイミング良く動的運転タスクを実行する。 最小リスク状態を達成するかどうか、どのように達成するかを決定する 自動運転システムへの作動停止の要求によって運転者となる。 	<p>自動運転システム (非作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 限定領域の範囲内だけで作動を許容する。 <p>自動運転システム (作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 全ての動的運転タスクを実行する。 限定領域の限界を超えそうになっているかどうかを判断し、超えた場合には超えそうになっていると判断した場合には、タイミング良く動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答準備ができていない利用者へ介入の要求を出す。 自動運転システムの動的運転タスク実行システムに関連するシステム故障があるかどうか判定し、あれば、タイミング良く作動継続が困難な場合への応答準備ができていない利用者へ介入の要求を出す。 介入の要求を出したあと、適切なときに作動を停止する。 運転者の要求があれば即時に作動を停止する。
<p>レベル 4 - 高度運転自動化</p>	<p>運転者/動作指令者 (自動運転システム非作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 自動運転システム搭載車両の動作準備状況を検証する。 自動運転システムが作動するかどうかを決定する。 自動運転システムが作動したときに、物理的に車両内にいる場合のみ、乗員となる。 <p>乗員/動作指令者(自動運転システム作動中):</p> <ul style="list-style-type: none"> 動的運転タスク及び動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答を実行する必要はない。 最小リスク状態を達成するかどうか、どのように達成するかを決定する必要はない。 介入の要求に従って動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答を実行してもよい。 自動運転システムの作動停止を要求し、作動が停止された後で、最小リスク状態を達成することができる。 要求された作動停止の後、運転者となることができる。 	<p>自動運転システム (非作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 限定領域の範囲においてのみ、作動を許可する。 <p>自動運転システム (作動時):</p> <ul style="list-style-type: none"> 全ての動的運転タスクを実行する。 タイミングよい介入の要求を出すことができる。 動的運転タスクの作動継続が困難な場合への応答を実行し、次のときに自動的に最小リスク状態に移行する。 <ul style="list-style-type: none"> 動的運転タスク実行システムに関連するシステム故障が発生したとき。又は、 一利用者が介入の要求に応答しないとき。又は、 一利用者が、自動運転システムに最小リスク状態の達成を要求するとき。 適切ならば、次の事象の後でのみ、作動を停止する： <ul style="list-style-type: none"> 一自動運転システムが最小リスク状態を達成する。又は、 一運転者が動的運転タスクを実行する。 利用者が要求する作動停止を遅らせることができる。