

4-2 レベル 2 の自動運転

レベル 2 の自動運転についても、システムが車両に関する縦方向制御と横方向制御の両方を担当し、ドライバーが残りの動的運転タスクを担当するとしている点において、J3016 の 2014 年版と 2016 年版に違いはありません。ただし、J3016 の 2016 年版では、そのようなタイプの自動運転の対象範囲は特定の運行設計領域に限定されることを宣言しています。「車両に搭載されているシステムの知覚・認知・判断・操作の能力には限界がある」、あるいは「走行環境によっては、システムによる知覚・認知・判断・操作が正しく実行でないときがある」などと言い換えてもかまいません。

レベル 2 の自動運転においては、システムが縦方向と横方向の車両運動制御を担当することができますので、ドライバーは「すべてシステムにお任せでもよいだろう」と思いたくなるかもしれません。しかし、上記のように、実際の走行環境が運行設計領域と乖離することがあり得ることを考えると、漫然とシステムに運転を任せていてよいということにはなりません。システムが知覚・認知・判断・操作のいずれかに失敗するようなことになると、ドライバーはそれを即座に検知し、迅速に適切な対応を採る必要があるからです。