

6-5 SAE J3016 の自動運転レベル定義の不備を解消するには

「レベル3の自動運転のためのRTIとして最適なものを選んで採用したにもかかわらず、出来上がったものは、もはやレベル3の自動運転といえるものではなく、かといって、レベル4の自動運転といえるものではない」というのは困ったことです。本来なら、適当な名前と呼ばれるべきものに対して、名前が用意できていない状況です。この様子を模式的に表現したものが図3です。つまり、私たちが見出した「レベル3の自動運転のために最適なRTIを用意したもの」は、図3の空欄に記入されるべきものということになります。

SAE J 3016 2016年版	
<u>LoDA 1</u>	Driver Assistance
<u>LoDA 2</u>	Partial Driving Automation
<u>LoDA 3</u>	Conditional Driving Automation
<u>LoDA 4</u>	High Driving Automation
<u>LoDA 5</u>	Full Driving Automation

図3 レベル3の自動運転のために最適なRTI(LoA 5)を用意すると、レベル3の自動運転でもなく、レベル4の自動運転でもなくなる

2016年に改訂されたSAE J3016における自動運転レベル定義の不備を解消する方法は2つあります。ひとつは、図3の空欄に入るべきものを新たに定義することです。ここで「新たに定義」と申しましたが、思い出してみると、2014年時点の

SAE J3016において「レベル4の自動運転：High automation」と呼ばれていたものがありました。それは、「システムが動的タスクのすべてを担当。システムからの制御交代要請にドライバーが対応しないときは、システムが車両制御を継続」と定義されていたのでした（第3章）。これは、まさに図3の空欄に入るべきものです。そのことを表したものが図4です。そして、2016年版のSAE J3016におけるレベル3の自動運転にLoA5のRTIを組合せたもの、すなわち、「システムがRTIを発したとき、ドライバーが運転を引継いでくれたことをドライバーの運転行動から確認することができたならシステムを作動解除する。一方、RTIが発せられたにもかかわらずドライバーが対応しないままT秒が経過したなら、システムが自身で車両を最小リスク状態へ誘導する」というものは、2014年版のSAE J3016におけるレベル4の自動運転（High Automation）の一例という位置づけを行うことができます。

SAE J 3016 2016年版	
<u>LoDA 1</u>	Driver Assistance
<u>LoDA 2</u>	Partial Driving Automation
<u>LoDA 3</u>	Conditional Driving Automation
High Automation (2014)	
<u>LoDA 4</u>	High Driving Automation
<u>LoDA 5</u>	Full Driving Automation

図4 レベル3の自動運転のために最適なRTI(LoA 5)を用意すると、2014年版のJ3016でレベル4の自動運転と呼んでいたものになる

2016年に改訂されたSAE J3016における自動運転レベル定義の不備を解消するには、もうひとつの方法があります。それは、「空欄に入るべきものもレベル3の自動運転である」といえるように現在のレベル3の自動運転の定義を改訂することで

す。たとえば、「特定の運行設計領域においてシステムがすべての動的運転タスクを担当。作動継続が困難なとき、システムは十分な時間余裕を持ってドライバーに運転交代を要請。その要請にドライバーが対応しないときは、システムが車両を最少リスク状態に誘導」とすればよいことになります。