

【参考1】 日産社製の自動車に搭載された「プロパイロットシステム」

日産社製の自動車に搭載された「プロパイロットシステム」は、通常の車と同様、運転者が前方・周囲を監視しながら安全運転を行うことを前提に、車線維持支援、車間距離制御支援、衝突被害軽減ブレーキ等を行う機能に過ぎません。(※)

(※) 「官民 ITS 構想・ロードマップ2016」(平成28年5月20日、高度情報通信ネットワーク社会推進戦略本部)における自動運転のレベル分けでは、レベル2に相当。

また、天候や周囲の交通の状況等によっては、これら機能が適切に作動しなくなることや、作動を突然停止することがあります。

したがって、運転者が、「プロパイロットシステム」を使用中に注意を怠ることは、極めて危険です。また、万が一事故が発生した場合には、原則として運転者がその責任を負うこととなります。

【参考2】 安全運転支援システム・自動走行システムの定義(官民 ITS 構想・ロードマップ2016より抜粋)

＜システムによる車両内ドライバー機能の代替＞

| 分類   | 概要   | 注(責任関係等)   | 左記を実現するシステム  |            |
|--|--|--|--------------|------------|
| 情報提供型 <sup>2</sup><br>自動制御活用型                          | ドライバーへの注意喚起等   | ドライバー責任  | 「安全運転支援システム」 |            |
|  | レベル1<br>: 単独型<br>加速・操舵・制動のいずれかの操作をシステムが行う状態                        | ドライバー責任  |              |            |
|  | レベル2<br>: システムの複合化<br>加速・操舵・制動のうち複数の操作を一度にシステムが行う状態                | ドライバー責任<br>※監視義務及びいつでも安全運転できる態勢  | 「準自動走行システム」  | 「自動走行システム」 |
|  | レベル3<br>: システムの高度化<br>加速・操舵・制動を全てシステムが行い、システムが要請したときのみドライバーが対応する状態 | システム責任(自動走行モード中) <sup>3</sup><br>※特定の交通環境下での自動走行(自動走行モード)<br>※監視義務なし(自動走行モード: システム要請前) |              |            |
| レベル4<br>: 完全自動走行<br>加速・操舵・制動を全てシステムが行い、ドライバーが全く関与しない状態 | システム責任<br>※全ての行程での自動走行   | 「完全自動走行システム」   |              |            |

(注1) いずれのレベルにおいても、車両内ドライバーは、いつでもシステムの制御に介入することができる<sup>4</sup>。