

自動運転のレベル分けについて

システムによる監視

ドライバーによる監視

高速道路での完全自動運転
(2025年目途)

レベル5

○完全自動運転
常にシステムが全ての運転タスクを実施

限定地域での無人自動運転移動サービス
(2020年まで)

レベル4

○特定条件下における完全自動運転
特定条件下においてシステムが全ての運転タスクを実施

高速道路等一定条件下での自動運転モード機能を有する「自動パイロット」
(2020年目途)

レベル3

○条件付自動運転
システムが全ての運転タスクを実施するが、システムの介入要求等に対してドライバーが適切に対応することが必要



*6



*5

○特定条件下での自動運転機能(高機能化)
【例】 高速道路での自動運転モード機能
①遅いクルマがいれば自動で追い越す
②高速道路の分合流を自動で行う



*4

○特定条件下での自動運転機能(レベル1の組み合わせ)
【例】車線を維持しながら前のクルマに付いて走る(LKAS+ACC)

○運転支援
システムが前後・左右のいずれかの車両制御を実施
【例】自動で止まる(自動ブレーキ) 前のクルマに付いて走る(ACC) 車線からはみ出さない(LKAS)

レベル2

レベル1



*1



*2



*3

ACC: Adaptive Cruise Control, LKAS: Lane Keep Assist System

官民ITS構想・ロードマップ2017等を基に作成

*1 (株)SUBARUホームページ *2 日産自動車(株)ホームページ *3 本田技研工業(株)ホームページ
*4 トヨタ自動車(株)ホームページ *5 Volvo Car Corp.ホームページ *6 CNET JAPANホームページ