

# 自動運転車の定義及び政府目標

別紙1

システムによる監視

政府目標

高速道路でのレベル4の自動運転(2025年目途)※

限定地域での無人自動運転移動サービス(2020年まで)※

高速道路におけるレベル3の自動運転(2020年目途)※

レベル5

○完全自動運転  
常にシステムが運転を実施



\*5

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運転を実施  
(作動継続が困難な場合もシステムが対応)



\*4

特定条件下とは...

場所(高速道路のみ等)、天候(晴れのみ等)、速度など自動運転が可能な条件  
この条件はシステムの性能によって異なる

レベル3

○特定条件下における自動運転  
特定条件下においてシステムが運転を実施  
(当該条件を外れる等、作動継続が困難な場合は、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)



ホンダ レジェンド  
(2020年11月 型式指定)

ドライバーによる監視

レベル2

○高度な運転支援 システムが前後及び左右の車両制御を実施  
【例】高速道路において、  
①車線を維持しながら前のクルマに付いて走る(LKAS+ACC)  
②遅いクルマがいればウインカー等の操作により自動で追い越す  
③高速道路の分合流を自動で行う



ベンツSクラス  
(2017年8月 型式指定)

レベル1

○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)



\*1

前のクルマに付いて走る(ACC) 車線からはみ出さない(LKAS)



\*2



\*3

※官民ITS構想・ロードマップ2020(令和2年7月 IT総合戦略本部(本部長 内閣総理大臣)決定)にて規定

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

\*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 福井県永平寺町実証実験 \*5 CNET JAPANホームページ