

5-5 システムが RTI を発しても

ドライバーが対応しないときは？

さて、レベル3の自動運転においてシステムが RTI を発してドライバーに運転交代を要請したとき、「ドライバーが RTI を遅滞なく知覚し、状況を理解したうえで車両制御を引継いでくれる」ならよいのですが、現実のドライバーは、システムが発した RTI に気づかなかつたり、RTI には気づいたものの、どのように対処すればよいのか分からず戸惑ったりすることになるかもしれません。そのようなとき、表5に示したような RTI が使われていたとき、どのような結果になるかを示したものが表6です。

表6 システムからの運転交代要請が無視／拒否されると？

基本形	「T 秒以内に運転を交代してください」 無視： T 秒後にシステム解除。その後の車両は無制御状態
LoA 5	「運転を交代してください。運転が引継がれたことが確認でき次第、自動走行モードを解除します」 無視： T 秒経過後もドライバーによる運転行動が確認できないため、システムが最小リスク状態へ向けて制御継続
LoA 6	「T 秒以内に運転を交代してください。交代できない／交代したくない場合は拒否権を発動してください」 無視： T 秒後にシステム解除。その後の車両は無制御状態 拒否： システムが最小リスク状態へ向けて制御継続
LoA 6.5	「直ちに運転を交代してください。今、まさに自動走行モードを解除しようとしているところです」 無視： RTI 発出直後にシステム解除。その後の車両は無制御状態

表6を見てすぐに分かることは、レベル3の自動運転において RTI を発する必要性が生じたときは、システムは、ドライバーに対して、「運転を交代してください。運転が引き継がれたことが確認でき次第、自動走行モードを解除します」という RTI を発するのが最適であろうということです。これに関する議論は、第6章で行いませよ

う。あるいはつぎの論文をご参照ください。当該論文は、オープンアクセスにしておりますので、どなたでも論文全文を pdf で入手可能です。

T. Inagaki & T.B. Sheridan (2018). A critique of the SAE conditional driving automation definition, and an analyses of options for improvement. *Cognition, Technology & Work*.

<http://link.springer.com/article/10.1007/s10111-018-0471-5>