

Vol. 61, No. 4 の訂正

| ページ | 行 上から (↓) 下から (↑) | 誤 | 正 |
|-----|----------------------|------------------|-------------------|
| 426 | 右 ↓ 3 | semantic demetia | semantic dementia |

Vol. 60, No. 4 の訂正

343 ページ 表 1 自動運転レベルの定義

誤

| レベル | 定義 |
|-----------------|--|
| レベル 1 運転支援 | 警告やシステムによる補助があった場合でも、運転者がすべての運転操作において常時制御する。 |
| レベル 2 部分運転自動化 | 1つのシステムがステアリング、またはアクセルやブレーキの制御を行う。運転者は残る運転操作の全てを制御する。 |
| レベル 3 条件付き運転自動化 | 自動運転システムが全ての運転操作の制御を実施する。運転者はスマホなどの操作（サブタスク）が可能だが、システムが発する手動運転再開の要求に適切に応答することが求められる。 |
| レベル 4 高度運転自動化 | システムが全ての運転操作の制御を実施する。システムが発する手動運転再開の要求に対して、運転者が応答しなくても運転が継続される。 |
| レベル 5 完全運転自動化 | 自動運転システムが完全に運転者の運転操作を代行する。 |

※西村（2017）、日本学術会議（2017）をもとに作成

正

| レベル | 定義 |
|-----------------|--|
| レベル 1 運転支援 | システムが前後または左右いずれかの制御を行う。ドライバーは残る運転操作の全てを制御する。 |
| レベル 2 部分運転自動化 | システムが前後および左右の両方の制御を行う。ドライバーは残る運転操作の全てを制御する。 |
| レベル 3 条件付き運転自動化 | 限定された領域（※）で、システムが全ての運転操作の制御を実施する。ドライバーはスマホなどの操作（サブタスク）が可能だが、システムが発する手動運転再開の要求に適切に応答することが求められる。 |
| レベル 4 高度運転自動化 | 限定された領域（※）で、システムが全ての運転操作の制御を実施する。システムが発する手動運転再開の要求に対して、ドライバーが応答しなくても運転が継続される。 |
| レベル 5 完全運転自動化 | 領域を限定せず、自動運転システムが完全にドライバーの運転操作を代行する。 |

※西村（2017）、日本学術会議（2017）をもとに作成

※「領域」は地理的な領域だけでなく、環境・交通状況・速度・時間的条件を含む。