

	Level 0		Level 1 (1機能のアシスト)		Level 2 (機能のコンビネーション)		Level 3 (状況・環境限定自動運転)		Level 4 (場所限定自動運転)		Level 5 (完全自動運転)	
OICA (Informal document No. WP.29-162-20, Automated Driving Definition for Levels of Automation, Mar. 2014)	Driver Only	ドライバが継続的に前後および左右方向を制御。 有効なシステムの介入はなし。	Assisted	ドライバが継続的に前後または左右方向の制御を実施。 一方はシステムが制御。	Partial Automation	ドライバは運転操作と周辺環境を常に監視する。 システムは限定的ケースにおいて前後・左右方向の制御を実施。	Conditional Automation	ドライバは運転操作も周辺環境も常に監視する必要はないが、常に制御を再開できる場所にいなければならない。 システムは限定的ケースにおいて前後・左右方向の制御を実施。 システムは自身の性能限界を認識し、十分な時間的余裕をもってドライバに運転を再開するよう要求する。	High Automation	ドライバは限定的ケースにおいて不要。 システムは限定的ケースのすべての状態において前後・左右方向の制御を実施する。	Full Automation	システムはすべての行程のすべての状態において前後・左右方向の制御を実施する。 ドライバは不要。
NHTSA (Preliminary Statement of policy Concerning Automated Vehicles, May 2013)	No Automation	ドライバは重要安全機能(ブレーキ、スロットル、ステアリング)をすべて単独で制御。	Function-Specific Automation	ドライバが完全に権限を持つ。 ただし、通常運転時または衝突直前には、システムは一定の機能の限定的な制御を実施。	Combined Function Automation	一定の運転状況において、調和して機能する少なくとも2つのシステムが自動制御する。 ハンドルの手離し、ペダルから足を離すことが可能。 ドライバは依然として監視と安全な運行に責任があり、常に制御を再開することを期待される。	Limited Self-Driving	一定の交通/環境状況において、システムがすべての安全機能を制御する。 ドライバは監視権限をシステムに譲渡できるが、システムはドライバ制御への移行を要求する場合、警報する必要がある。 ドライバは制御に備えることが要求される。	Full Self Driving Automation	システムは全行程においてすべての安全機能を制御し、状況を監視する。 ドライバは目的地あるいは経路を入力するが、移動の間制御は期待されない。 安全運転の責任は自動運転システムのみにある。		
SAE (J3016 Taxonomy and Definitions for Terms Related to On-Road Motor Vehicle Automated Driving Systems, Jan 2014)	No Automation	ドライバがすべての運転操作において常時制御する。 警告やシステムによる補助があった場合でも。	Driver Assistance	特定の状態において、1つのシステムがステアリングまたは加速/減速の制御を実施。 ドライバは残る運転操作のすべてを制御する。	Partial Automation	特定の状態において、単数もしくは複数のシステムがステアリングおよび加速/減速の制御を実施。 ドライバが残る運転操作のすべてを制御する。	Conditional Automation	特定の状態において、自動運転システムがすべての運転操作の制御を実施する。 ドライバが運転再開の要求に適切に応答することを期待する。	High Automation	特定の状態においてシステムがすべての運転操作の制御を実施する。 もしドライバが運転再開の要求に適切に応答しなくても。	Full Automation	ドライバが運転できるすべての道路環境において、自動運転システムがすべての制御を常に実施する。
VDA (ISO Workshop on Automation & HMI, Automated driving-Terms and Definitions, Jun 2014)	Driver Only	システムは前後または左右方向の制御を実施できない。 ドライバが制御する。	Assisted	システムは前後または左右方向を制御。 ドライバは常にシステムを監視する。 運転に無関係の行動は許可されない。 システムは自身の性能限界を認識できず、ドライバに責任がある。	Partial Automation	システムは前後・左右方向の制御を実施。 ドライバは常にシステムを監視しなければならない。 運転に無関係の行動は許可されない。 システムが性能限界を認識するとドライバは制御の再開を要求される。	Conditional Automation	システムは前後・左右方向の制御を実施。 ドライバは常にシステムを監視する必要はない。 運転に無関係の行動は限られた間のみ可能。 システムは自身の性能限界を認識する。 システムは限定的ケースにおいて緊急の場合もドライバと同様に制御できる。 ある状態以外ではシステムはミニマムリスクコンディションに移行できないため、十分な余裕時間をもってドライバに制御再開を要求する。	High Automation	システムは前後・左右方向の制御を実施。 ドライバはシステムを監視する必要はない。 ドライバは常に運転に無関係の行動をしてよい。 システムは自身の性能限界を認識する。 システムは限定的ケースにおいては緊急の場合もドライバと同様に制御でき、いかなる状態でも自動制御可能。 限定的ケースの終了時にはドライバに制御再開を要求する。	Full Automation	システムはすべての行程のすべての状態において前後・左右方向の制御を実施する。 ドライバは不要。 システムは自身の性能限界を認識する。 システムは全行程において緊急の場合もドライバと同様に制御でき、いかなる状態でも自動制御可能。
BASt (Gasser, Road Vehicle Automation Workshop; -BASt -stydy Definitions of Automation and Legal Issues in Germany, July 2012)	Driver Only	ドライバが制御を実施。	Driver Assistance	ドライバが継続的に前後または左右方向の制御を実施。 システムは一定の範囲で残りの制御を実施。	Partial Automation	システムは前後・左右方向の制御を実施。 ドライバは継続的にシステムを監視し、常に制御を引き継ぐ準備が必要。	High Automation	システムは前後・左右方向の制御を実施。 ドライバは常にシステムを監視する必要はない。 ドライバは一定の余裕時間で制御を引き継ぐ必要がある。	Full Automation	システムは完全に、継続的に前後・左右方向の制御を実施。 引き継ぎ要求にドライバが応答しなかった場合、システムはミニマムリスクコンディションへ移行する。		
国交省 (2013年10月オートパイロット検討会:中間とりまとめ)			Individual System	加速、操舵、制動のいずれかの操作を自動車が行う運転(緊急時対応はドライバー)	System Integration	加速、操舵、制動のうち複数の操作を一度に自動車が行う運転。(緊急時対応はドライバー)	Advanced Syetem	システムを更に高度化することにより、加速、操舵、制動を全て自動車が行う運転(緊急時対応はドライバー)	Full Automation	加速、操舵、制動を全て自動車が行う運転。(緊急時対応も自動車)		

・DOL
・2次タスク許容