乘用车自动驾驶系统分级

Taxonomy of driving automation for passenger vehicles

2024-08-23 发布　2025-03-01 实施
国家市场监督管理总局
国家标准化管理委员会 发布

目　次
前言
1 范围
2 规范性引用文件
3 术语和定义
4 分级
5 分级定义
6 分级要素
7 分级判定
8 分级应用
9 分级标识
附录A（资料性）分级要素的典型场景
附录B（资料性）分级要素的典型参数
参考文献

前　言

本文件按照GB/T 1.1—2020《标准化工作导则　第1部分：标准化文件的结构和起草规则》的规定起草。

本文件由全国汽车标准化技术委员会（SAC/TC 114）提出并归口。

本文件起草单位：中国汽车技术研究中心有限公司、中国汽车工程学会、中国汽车工程研究院股份有限公司、中汽研汽车检验中心（天津）有限公司、中汽研汽车检验中心（武汉）有限公司、中汽研汽车检验中心（广州）有限公司、中汽研汽车检验中心（昆明）有限公司、中汽研汽车检验中心（宁波）有限公司、中汽研（天津）汽车工程研究院有限公司、中汽研（常州）汽车工程研究院有限公司、中汽研（重庆）汽车检验有限公司、中汽研（沈阳）汽车检验有限公司、中汽研（广州）汽车检验有限公司、中汽研（宁波）汽车检验有限公司、中汽研（苏州）汽车检验有限公司、中汽研（长春）汽车检验有限公司、中汽研（佛山）汽车检验有限公司、中汽研（东莞）汽车检验有限公司、中汽研（湖州）汽车检验有限公司、中汽研（嘉兴）汽车检验有限公司、中汽研（绍兴）汽车检验有限公司、中汽研（台州）汽车检验有限公司、中汽研（温州）汽车检验有限公司、中汽研（金华）汽车检验有限公司、中汽研（衢州）汽车检验有限公司、中汽研（丽水）汽车检验有限公司、中汽研（舟山）汽车检验有限公司、中汽研（杭州）汽车检验有限公司、中汽研（南京）汽车检验有限公司、中汽研（南通）汽车检验有限公司、中汽研（徐州）汽车检验有限公司、中汽研（盐城）汽车检验有限公司、中汽研（镇江）汽车检验有限公司、中汽研（扬州）汽车检验有限公司、中汽研（泰州）汽车检验有限公司、中汽研（宿迁）汽车检验有限公司、中汽研（连云港）汽车检验有限公司、中汽研（淮安）汽车检验有限公司、中汽研（无锡）汽车检验有限公司、中汽研（常熟）汽车检验有限公司、中汽研（张家港）汽车检验有限公司、中汽研（昆山）汽车检验有限公司、中汽研（太仓）汽车检验有限公司、中汽研（江阴）汽车检验有限公司、中汽研（宜兴）汽车检验有限公司、中汽研（南京）汽车检验有限公司、中汽研（南通）汽车检验有限公司、中汽研（徐州）汽车检验有限公司、中汽研（盐城）汽车检验有限公司、中汽研（镇江）汽车检验有限公司、中汽研（扬州）汽车检验有限公司、中汽研（泰州）汽车检验有限公司、中汽研（宿迁）汽车检验有限公司、中汽研（连云港）汽车检验有限公司、中汽研（淮安）汽车检验有限公司、中汽研（无锡）汽车检验有限公司、中汽研（常熟）汽车检验有限公司、中汽研（张家港）汽车检验有限公司、中汽研（昆山）汽车检验有限公司、中汽研（太仓）汽车检验有限公司、中汽研（江阴）汽车检验有限公司、中汽研（宜兴）汽车检验有限公司。

本文件主要起草人：

1　范围

本文件规定了乘用车自动驾驶系统的分级、分级定义、分级要素、分级判定、分级应用和分级标识。

本文件适用于乘用车自动驾驶系统的分级。

2　规范性引用文件

本文件没有规范性引用文件。

3　术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1　自动驾驶系统

automated driving system

能够持续地执行全部动态驾驶任务的硬件和软件的组合。

3.2　动态驾驶任务

dynamic driving task

为了实现车辆在道路交通系统中的实时操作与控制，驾驶人需要执行的感知、决策、执行和人机交互等任务。

3.3　动态驾驶任务接管

dynamic driving task takeover

自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

3.4　最小风险状态

minimal risk condition

为降低发生碰撞风险，自动驾驶系统或驾驶人将车辆置于相对安全的状态。

3.5　运行设计域

operational design domain

自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

4　分级

乘用车自动驾驶系统分为0级、1级、2级、3级、4级和5级，分级的核心是动态驾驶任务中车辆横向和纵向运动控制、目标和事件探测与响应、动态驾驶任务接管、运行设计域的不同组合。

5　分级定义

5.1　0级

0级自动驾驶系统是指不具备持续执行动态驾驶任务的能力，但具备执行动态驾驶任务中的目标和事件探测与响应、动态驾驶任务接管的部分功能。

5.2　1级

1级自动驾驶系统是指能够持续地执行动态驾驶任务中车辆横向或纵向运动控制，具备与所执行动态驾驶任务相匹配的目标和事件探测与响应、动态驾驶任务接管能力，并具有特定运行设计域的自动驾驶系统。

5.3　2级

2级自动驾驶系统是指能够持续地执行动态驾驶任务中车辆横向和纵向运动控制，具备与所执行动态驾驶任务相匹配的目标和事件探测与响应、动态驾驶任务接管能力，并具有特定运行设计域的自动驾驶系统。

5.4　3级

3级自动驾驶系统是指能够持续地执行动态驾驶任务，具备与所执行动态驾驶任务相匹配的动态驾驶任务接管能力，并具有特定运行设计域的自动驾驶系统。

5.5　4级

4级自动驾驶系统是指能够持续地执行动态驾驶任务，具备与所执行动态驾驶任务相匹配的动态驾驶任务接管能力，并具有特定运行设计域的自动驾驶系统。

5.6　5级

5级自动驾驶系统是指能够持续地执行动态驾驶任务，具备与所执行动态驾驶任务相匹配的动态驾驶任务接管能力，并具有无限制运行设计域的自动驾驶系统。

6　分级要素

6.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级要素包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

6.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

6.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

6.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

6.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

7　分级判定

7.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级判定要素包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

7.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

7.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

7.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

7.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

8　分级应用

8.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级应用包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

8.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

8.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

8.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

8.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

9　分级标识

9.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级标识包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

9.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

9.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

9.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

9.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

附录A（资料性）分级要素的典型场景

A.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级要素的典型场景包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

A.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

A.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

A.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

A.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

附录B（资料性）分级要素的典型参数

B.1　概述

乘用车自动驾驶系统分级要素的典型参数包括：

a）车辆横向和纵向运动控制；

b）目标和事件探测与响应；

c）动态驾驶任务接管；

d）运行设计域。

B.2　车辆横向和纵向运动控制

车辆横向和纵向运动控制是指自动驾驶系统对车辆横向和纵向运动进行控制的能力。

B.3　目标和事件探测与响应

目标和事件探测与响应是指自动驾驶系统对动态驾驶任务中的目标和事件进行探测与响应的能力。

B.4　动态驾驶任务接管

动态驾驶任务接管是指自动驾驶系统请求驾驶人执行全部或部分动态驾驶任务的过程。

B.5　运行设计域

运行设计域是指自动驾驶系统设计运行的特定条件，包括但不限于环境、地理、时间、速度、交通和道路特征等。

参考文献

[1] GB/T 1.1—2020　标准化工作导则　第1部分：标准化文件的结构和起草规则
[2] GB/T 40429—2021　汽车驾驶自动化分级
[3] GB/T 41798—2022　智能网联汽车　自动驾驶数据记录系统
[4] GB/T 44373—2024　乘用车自动驾驶系统分级