

ICS 65.060.01  
CCS B 90

# 团 体 标 准

T/NJ 1260—2021/T/CAAMM 126—2021

---

## 农林拖拉机和自走式机械 驾驶自动化分级

Tractors and self-propelled machine for agriculture  
and forestry—Taxonomy of driving automation

2021-07-25 发布

2021-10-25 实施

中国农业机械学会 发布  
中国农业机械工业协会

## 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。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别专利的责任。

本文件由中国农业机械学会和中国农业机械工业协会联合提出。

本文件由全国农业机械标准化技术委员会（SAC/TC 201）和全国拖拉机标准化技术委员会（SAC/TC 140）共同归口。

本文件负责起草单位：中国一拖集团有限公司、国家拖拉机质量监督检验中心。

本文件参加起草单位：中国农业机械化科学研究院、洛阳拖拉机研究所有限公司、江苏悦达智能农业装备有限公司、西华大学现代农业装备研究院、江苏北斗卫星应用产业研究院有限公司、河南科技大学。

本文件主要起草人：王贡献、雷军、吕树盛、陈嵩、袁立辉、白岚、李清涛、冀保峰、王建华、尹海峰、章明、陈松、唐卫平、胡晓华、尚项绳、高宏峰。

# 农林拖拉机和自走式机械 驾驶自动化分级

## 1 范围

本文件规定了农林拖拉机和自走式机械驾驶自动化的分级。

本文件适用于农业和林业用途的拖拉机和自走式机械（以下简称“机器”）。其他用途的非道路用自走式机械可参照采用。

## 2 规范性引用文件

下列文件中的内容通过文中的规范性引用而构成本文件必不可少的条款。其中，注日期的引用文件，仅该日期对应的版本适用于本文件；不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本文件。

GB/T 35381（所有部分） 农林拖拉机和机械 串行控制和通信数据网络

## 3 术语与定义

下列术语和定义适用于本文件。

### 3.1

**驾驶自动化 driving automation**

机器以自动的方式持续地完成部分或全部驾驶任务的行为。

### 3.2

**驾驶自动化系统 driving automation system**

由实现驾驶自动化的硬件和/或软件所共同组成的系统。

### 3.3

**驾驶自动化功能 driving automation feature**

驾驶自动化系统在特定的设计运行条件下完成部分或全部驾驶自动化任务的能力。

### 3.4

**驾驶自动化任务 driving automation task**

**DAT**

完成机器驾驶所需的感知、决策和执行等行为。

### 3.5

**目标和事件探测与响应 object and event detection and response**

**OEDR**

对目标和事件进行探测，并进行适当的响应。

### 3.6

**最小风险状态 minimal risk condition**

**MRC**

当机器无法完成预定的任务时，由操作员或驾驶自动化系统执行并最终使机器事故风险达到可接受的状态。