시나리오 No. 1			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallback / ODD Exit-Geofence-001		
구분	속성	세부 속성	속성 값
		램프로	제한속도 60km/h
	도로	차로 수	3개
시험 조건		차로 넓이	3.5m
시참 조선	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
	시작위치	Geofence 경계	1km 전
		차로	2차선
DDT Fallback 요인	주행 기능 영역 이탈	영향	운행 불가
	SV	속도	60km/h
주요 매개변수		제어권 전환 시간	4s
	Fallback Trigger	상대위치	종료 지점 500m 전
	징	면	
		① SV 차량이 2차로에서	60km/h 속도로 주행
		② 수목원 방면 램프 구간 진입 전, 주행 가능	
		영역 이탈 경고 발생	
[그림]		③ 제어권 전환을 위한 Take over 경고 발생	
		④ 종료 지점에서 500m	전 지점까지 운전자
		제어권 전환이 완료	
		⑤ 운전자 제어권 전환0	실패 시, MRM 수행

시나리오 No. 2				
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallback / ODD Exit-Geofence-002			
구분	속성	세부 속성	속성 값	
		램프로	제한속도 60km/h	
	도로	차로 수	3개	
시험 조건		차로 넓이	3.5m	
시참 조선	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux	
	시작위치	Geofence 경계	1km 전	
	시작귀시	차로	1차선	
DDT Fallback 요인	주행 가능 영역 이탈	영향	운행 불가	
	SV	속도	60km/h	
	34	제어권 전환 시간	4s	
주요 매개변수	TV	속도	60km/h	
	I V	차로	2차선	
	Fallback Trigger	상대위치	종료 지점 500m 전	
	징	면		
		① SV 차량이 1차로에서	① SV 차량이 1차로에서 60km/h 속도로 주행, TV	
		차량은 2차로에서 60km/h 속도로 주행		
		② 수목원 방면 램프 구간 진입 전, 주행 가능		
[림]	영역 이탈 경고 발생		
		③ 제어권 전환을 위한 7	lake over 경고 발생	
			전 지점까지 운전자	
		제어권 전환이 완료		
		⑤ 운전자 제어권 전환이 실패 시, MRM 수행		
		ⓒ 문단의 제의된 단된이	1 27 (1, WIIWI 1 8	

시나리오 No. 3			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallback / ODD Exit-Geofence-003		
구분	속성	세부 속성	속성 값
	도로	램프로 차로 수 차로 넓이	제한속도 80km/h 3개 3.5m
시험 조건	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
	시작위치	Geofence 경계 차로	1km 전 1차선
DDT Fallback 요인	주행 가능 영역 이탈	영향	운행 불가
주요 매개변수	SV Fallback Trigger	속도 제어권 전환 시간 상대위치	80km/h 4s 종료 지점 500m 전
		면	
[그림]		① SV 차량이 2차로에서 ② 자동차전용도로에서 한 가능 영역 이탈 경고 ③ 제어권 전환을 위한 ④ 종료 지점에서 500m 제어권 전환이 완료 ⑤ 운전자 제어권 전환이	램프 구간 진입 전, 주행 발생 Take over 경고 발생 전 지점까지 운전자

시나리오 No. 4			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallback / ODD Exit-Geofence-004		
구분	속성	세부 속성	속성 값
		램프로	제한속도 80km/h
	도로	차로 수	3개
시험 조건		차로 넓이	3.5m
시험 조건	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
	시작위치	Geofence 경계	1km 전
	시역되시	차로	1차선
DDT Fallback 요인	주행 가능 영역 이탈	영향	운행 불가
	SV	속도	80km/h
		제어권 전환 시간	4s
주요 매개변수	TV	속도	80km/h
	1 V	차로	2차선
	Fallback Trigger	상대위치	종료 지점 500m 전
	징	면	
		① SV 차량이 1차로에서	80km/h 속도로 주행, TV
		차량은 2차로에서 80km/h 속도로 주행	
		② 자동차전용도로에서 램프 구간 진입 전, 주행	
		가능 영역 이탈 경고 발생	
[림]		
		③ 제어권 전환을 위한	
		④ 종료 지점에서 500m	전 지점까지 운전자
		제어권 전환이 완료	
		⑤ 운전자 제어권 전환0	실패 시, MRM 수행

시나리오 No. 5			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbac	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-001
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	도로	차로 수	2개
시험 조건	도도 	차로 넓이	3.5m
		형태	직선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	도로 위 눈	영향	제어 불안전성 증가
DDT Fallback 표인		마찰력	[0.20, 0.35]
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
구요 메개인구	Fallback Trigger	상대위치	눈 쌓인 지점 100m 전
	장	·면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 직선도로 주행
[7 2]]		② 눈이 쌓인 구간 100m 전 이를 식별	
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발	생
		④ MRM 수행	

시나리오 No. 6				
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallba	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-002	
구분	속성	속성 세부 속성 속성 값		
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h	
	도로 도로	차로 수	2개	
시험 조건		차로 넓이	3.5m	
		형태	곡선	
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux	
DDT Fallback 요인	도로 위 눈	영향	제어 불안전성 증가	
DDT Fallback 포인	도도 위 군 	마찰력	[0.20, 0.35]	
주요 매개변수	SV	속도	80km/h	
구요 에/마인구	Fallback Trigger	상대위치	눈 쌓인 지점 100m 전	
	징	면		
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 곡선도로 주행	
[]	= 11	② 눈이 쌓인 구간 100m 전 이를 식별		
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발	생	
	④ MRM 수행			

시나리오 No. 7			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbac	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-003
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	도로	차로 수	2개
시험 조건	エキ	차로 넓이	3.5m
		형태	직선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	얼은 노면	영향	제어 불안전성 증가
DDT Fallback 표인		마찰력	[0.10, 0.25]
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
구죠 에게인구	Fallback Trigger	상대위치	얼은 노면 지점 100m 전
	징	면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 직선도로 주행
[7 7]]		② 도로가 언 구간 100m 전 이를 식별	
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발	생
		④ MRM 수행	

시나리오 No. 8			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallba	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-004
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	 도로	차로 수	2개
시험 조건	포도 	차로 넓이	3.5m
		형태	곡선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	어오 + 대	영향	제어 불안전성 증가
DDT Fallback 요인	얼은 노면	마찰력	[0.10, 0.25]
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
	Fallback Trigger	상대위치	얼은 노면 지점 100m 전
	짇	け면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 곡선도로 주행
[]	= 11	② 도로가 언 구간 100m 전 이를 식별	
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발	생
④ MRM 수행			

시나리오 No. 9			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbac	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-005
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	 도로	차로 수	2개
시험 조건		차로 넓이	3.5m
		형태	직선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	도로 파손	영향	제어 불안전성 증가
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
구표 에게인구	Fallback Trigger	상대위치	도로 파손 지점 100m 전
	장	·면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 직선도로 주행
[7 2]]		② 도로가 파손된 구간 100m 전 이를 식별	
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발생	생
		④ MRM 수행	

시나리오 No. 10			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbad	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-006
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	 도로	차로 수	2개
시험 조건	도도 	차로 넓이	3.5m
		형태	곡선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	도로 파손	영향	제어 불안전성 증가
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
<u> </u>	Fallback Trigger	상대위치	도로 파손 지점 100m 전
	장	·면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 곡선도로 주행
[그림]		② 도로가 파손된 구간 100m 전 이를 식별	
		③ DDT Fallback 경고 발	생
		④ MRM 수행	

시나리오 No. 11			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbac	ck / ODD Exit-Control Distu	ırbance-007
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	 도로	차로 수	2개
시험 조건		차로 넓이	3.5m
		형태	직선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	물웅덩이	영향	제어 불안전성 증가
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
구표 에게인구	Fallback Trigger	상대위치	물웅덩이 100m 전
	장	·면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 직선도로 주행
[그림]		② 물웅덩이가 있는 구간 100m 전 이를 식별	
		③ DDT Fallback 경고 발생	생
		④ MRM 수행	

시나리오 No. 12			
시나리오 카테고리/라벨	DDT Fallbac	ck / ODD Exit-Control Distu	irbance-008
구분	속성	세부 속성	속성 값
		테크노폴리스로	제한속도 80km/h
	도로	차로 수	2개
시험 조건		차로 넓이	3.5m
		형태	곡선
	날씨	맑음	조도: > 2000 Lux
DDT Fallback 요인	물웅덩이	영향	제어 불안전성 증가
주요 매개변수	SV	속도	80km/h
구호 에게친구	Fallback Trigger	상대위치	물웅덩이 100m 전
	징	·면	
		① SV 차량이 80km/h 속	도로 곡선도로 주행
[7 3]]		② 물웅덩이가 있는 구간 100m 전 이를 식별	
[그림]		③ DDT Fallback 경고 발	생
④ MRM 수행			