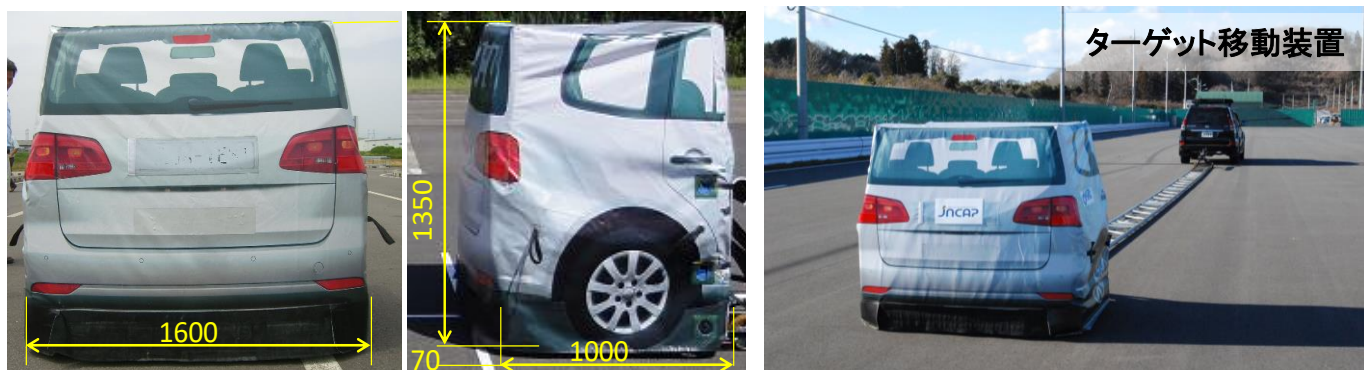


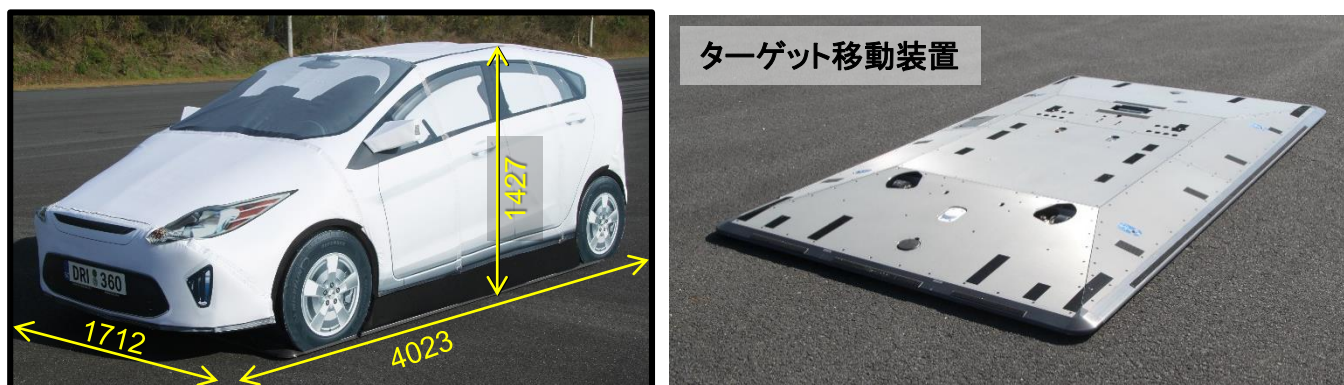
衝突被害軽減ブレーキ (Autonomous Emergency Braking System: AEBS) や、ペダル踏み間違い時加速抑制装置 (Acceleration Control for Pedal Error: ACPE) を評価するための試験用ターゲットです。AEBSに関する国連法規・保安基準の認証試験や各国NCAP及び性能認定制度の試験にも利用されています。

車両ターゲット装置

- MESSRING社製 ADAC AEBS Test system (ISO 19206-1準拠)
2014年度からの自動車アセスメント試験 (JNCAP) に利用



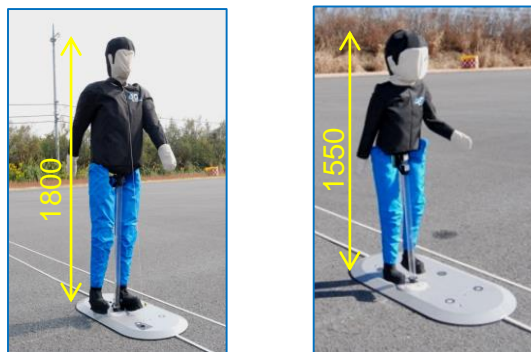
- DRI社製 Soft Car 360 (ISO 19206-3準拠)
Euro NCAPにおける交差点AEBS試験等に利用



		AEBS Test system	Soft Car 360
ターゲット	質量	停止用: 74kg 牽引用 (可動部): 126kg (バルーン部のみ: 44kg)	109kg
	反射性能	ミリ波レーダ, レーザレーダおよびカメラセンサに対して, 小型自動車と同等の被検出特性	
		後面部のみ	全方位
	耐衝突速度	50km/h	72km/h
衝撃吸収	エアバルーン方式 (空気圧 250mbar)	モジュラー分割方式 (約40パーツ)	
移動部	方式	運転ロボット搭載車による牽引方式	電動モーター搭載による自律駆動方式
	速度	停止~80km/h	停止~100km/h
	加速度	-6.0m/s ² ~+2.0m/s ²	-7.0m/s ² ~+2.0m/s ²
	その他	レール全長: 21.4m 回転半径: 75m以上	位置同定: RTK-GPS測位 動き検出: 6軸モーションセンサー搭載

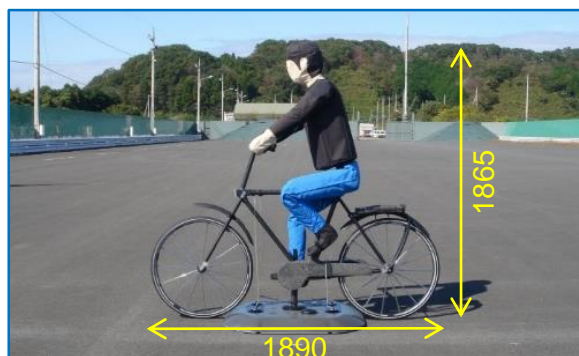
歩行者・自転車ターゲット装置

- 歩行者ターゲット装置: 4activeSystems社製 4activeSB system/PA (ISO 19206-2準拠)
JNCAPやEuro NCAPにおける対歩行者AEBS試験に利用



質量	大人ダミー: 約7.5kg 子供ダミー: 約4.0kg
反射性能	ミリ波レーダ, レーザレーダおよびカメラ センサに対する歩行者の特性を模擬
耐衝突速度	60km/h
その他	足可動式

- 自転車ターゲット装置: 4activeSystems社製 4activeBS (ISO 19206-4準拠)
JNCAPやEuro NCAPにおける対自転車AEBS試験に利用



質量	自転車ダミー: 約6.0kg 乗員ダミー(大人): 約4.0kg
反射性能	ミリ波レーダ, レーザレーダおよびカメラ センサに対する自転車の特性を模擬
耐衝突速度	出会い頭: 60km/h 追突: 45km/h
その他	車輪は回転 足は静止

- 試験シナリオプラットフォーム(ターゲット移動装置)

	引っ張り式プラットフォーム	自走式プラットフォーム
外観		
方式	ベルトによる引っ張り方式	経路プログラムによる自走方式
速度	停止~20km/h	停止~50km/h
加速度	-3.5m/s ² ~3.5m/s ²	-6.0m/s ² ~+4.0m/s ²
その他	試験車のGPS情報に基づく制御可能 位置制御精度: ±30mm ベルト長: 最大30m サーフボードの厚さ: 25mm	試験車のGPS情報に基づく制御可能 位置制御精度: ±30mm 耐荷重: 1.0t プラットフォーム厚さ: 65mm

くわしくはこちら

<https://www.jari.or.jp/>



お問い合わせはこちら

<https://www.jari.or.jp/contacts/>

