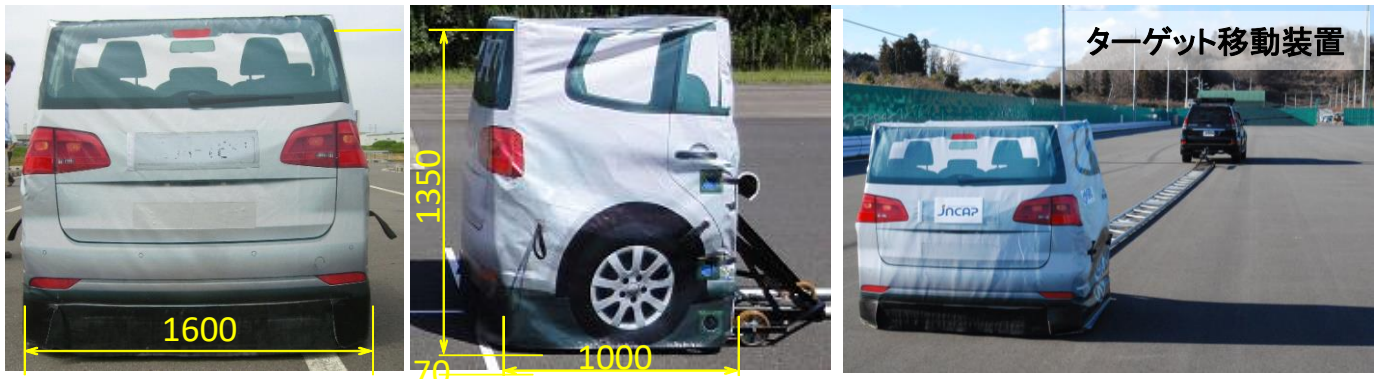


衝突被害軽減ブレーキ (Autonomous Emergency Braking System: AEBS) や、ペダル踏み間違い時加速抑制装置 (Acceleration Control for Pedal Error: ACPE) を評価するための試験用ターゲットです。AEBSに関する国連法規・保安基準の認証試験や各国NCAP及び性能認定制度の試験にも利用されています。

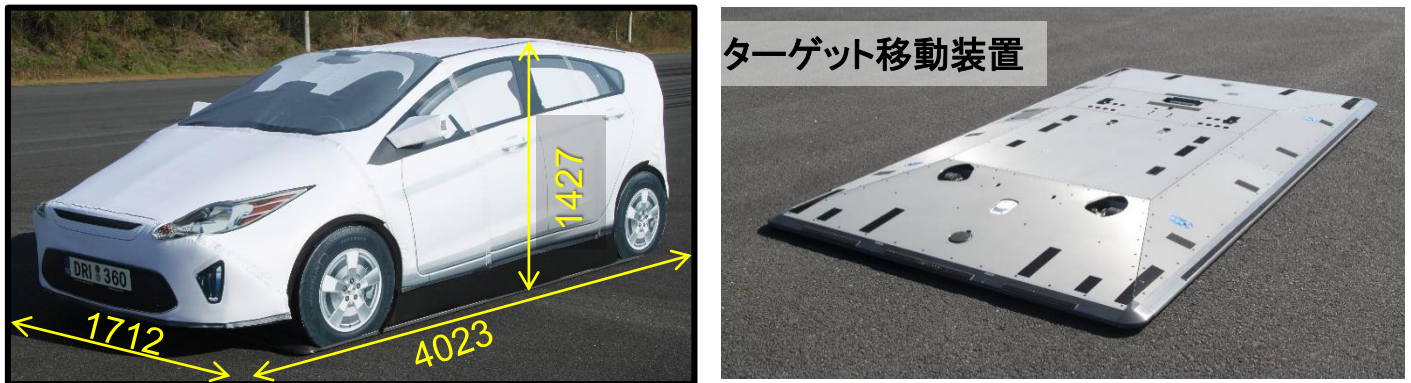
車両ターゲット装置

● MESSRING社製 ADAC AEBS Test system (ISO 19206-1準拠)



● DRI社製 Soft Car 360 (ISO 19206-3準拠)

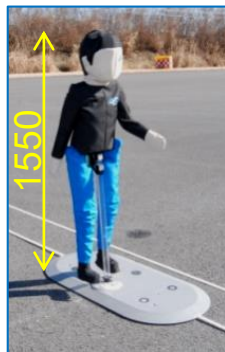
Euro NCAPにおける交差点AEBS試験等に利用



| | | 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 |

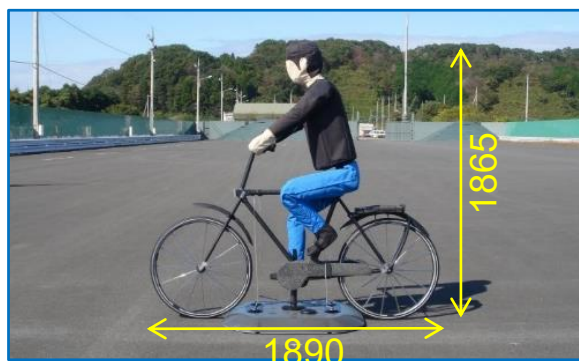
歩行者・自転車ターゲット装置

- 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，レーザー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，レーザー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 |