

衝突被害軽減制動制御装置[対歩行者]性能試験方法の分割について

2016・2017

[対歩行者]性能試験方法
歩行者の動き:→
遮蔽車両:左側
環境:昼間

2018(夜間街灯あり試験の追加)

[対歩行者]性能試験方法	
歩行者の動き:→	歩行者の動き:←
遮蔽車両:左側(路駐車)	遮蔽車両:右側(対向車)
環境:昼間	環境:夜間(街灯あり)
	前照灯:ロービーム

2019(夜間街灯なし試験の追加)

[対歩行者:昼間]性能試験方法	[対歩行者:夜間]性能試験方法
歩行者の動き:→	歩行者の動き:←
遮蔽車両:左側(路駐車)	遮蔽車両:右側(対向車) <街灯により位置は異なる>"6.1(1)表1"
環境:昼間	環境:夜間(街灯あり)
	環境:夜間(街灯なし)"4.5"
	前照灯:ロービーム
	前照灯:オート"6.1(4)"

分割の理由

- ・ 一本化した場合、ボリュームが大きくなる。
- ・ 昼間と夜間では、異なる部分が多いが、夜間の街灯ありと街灯なしでは、共通部分が多い。

街灯ありと街灯なしで異なる点

- ・ 街灯ありの場合は、歩行者の出現タイミングを元に、対向車を配置。
- ・ 街灯なしの場合は、オートハイビームの切り替えタイミングを元に、対向車を配置。
- ・ なお、街灯なしの場合は、レーダー主体で歩行者の検知を行う車両について、対向車を歩行者の出現タイミングの位置に配置して追加のデータ収集を行う。その結果、歩行者の出現タイミングの位置に対向車を配置しないことによる試験への影響が懸念される場合には、試験方法の改善を検討する。