

対歩行者 AEBS（夜間：街灯なし）試験の調査について（途中報告）
 ～対向車位置相違によるデータ取得～

【概要】

- すれ違いシナリオは、「対向車が走行していると仮定した場合のすれ違いタイミング（高機能前照灯の配光切替を重視）を再現する位置（X2）」に対向車を1台配置。
- 「歩行者ターゲットの出現タイミングを再現する位置（X1）」に配置しなければカメラ方式以外のシステムを備える車両に有利になるとの懸念が検討会委員より示された。
- 日程延長を行わないことを条件として、カメラ方式以外のシステムを備える車両について、対向車をX1に追加で配置した状態でデータ取得を行い、その影響を検証することとした。（2018年度第3回検討会）
- その後の予防WGで、カメラ方式の車両も可能な限りデータ取得することとなった。（2019年度第1回予防WG）

【取得状況】

メーカー		A社						B社		
車種		ア		イ		ウ		エ		
システム		単眼カメラ+ミリ波レーダ						ステレオカメラ		
高機能前照灯		ADB						ADB		
遮蔽台数		1台	2台	1台	2台	1台	2台	1台	2台	
車速	40km/h	1回目	○	○	○	○	○	○	○	10.6km/h
		2回目	○	○	○	○	○	○	○	○
		3回目	—	—	—	—	—	—	—	時間切れ
	45km/h	1回目	—	—	—	—	—	—	○	38.4km/h
		2回目	—	—	—	—	—	—	26.8km/h	8.5km/h
		3回目	—	—	—	—	—	—	○	時間切れ
	50km/h	1回目	○	○	○	○	○	○	37.6km/h	時間切れ
		2回目	○	○	○	○	○	○	34.7km/h	
		3回目	—	—	—	—	—	—	33.4km/h	

○：衝突回避（※衝突時は衝突速度を記載）

—：パス（回避扱い）

【まとめ】

カメラ+レーダーのシステムについては同一メーカー車両のみ、ステレオカメラについては時間切れによる不完全なデータのみであり、現段階では検証材料として不十分である。