

AEBS [交差点] 試験・評価方法の策定について

継続検討としていた責任点について、今回の検討会にて決定したい。

《今後のスケジュール》

2024年	3月	WG③	評価方法（責任点のみ）決定
	3月	検討会③	評価方法（責任点のみ）決定
2024年	4月		AEBS[交差点]試験・評価開始

今回の審議事項

（赤文字は、今回の審議事項）

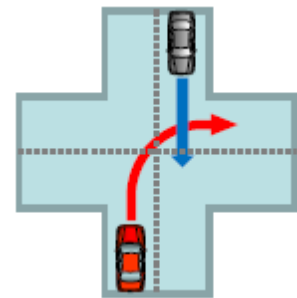
評価シナリオの整理

- 交差点における事故低減効果が多く見込まれるシナリオから導入
 - : 対車両右直シナリオ
 - : 右左折時の横断歩行者シナリオ

対車両右直シナリオ

- 試験時間帯
 - : 昼間
- 対向車両
 - : 四輪車（自律走行型ターゲット装置）
- 車線幅
 - : 3.5m（国内事故実態を考慮）
- 試験車走路
 - : ENCAP 準拠
- 試験車両速度、対向車両速度、速度刻み
 - : 試験車両速度 10～20km/h（5km/h刻み）
 - : 対向車両速度 30～60km/h（10km/h刻み）

責任点を除き承認済み



■ 衝突ポイント

- : 右折開始タイミングにより2つの衝突ポイントを設定（国内事故実態等を考慮）
- : 自動車メーカーがどの衝突ポイントで試験実施するか指定
- : 衝突ポイント③以上については、2024年度評価結果及びOEMヒアリングを実施し、追加検討。（導入時期2026 or 2028年度を想定）

■ 配点

- : 2つの衝突ポイントの支援領域のカバー率（0.3、0.4）に応じた配点とし、最大0.6点、最大0.8点（昼間事故で算出）
- : 自動車メーカーが指定した衝突ポイントの配点と試験結果（速度低減率）を掛け合わせた合計点から得点を算出
- : **責任点**

衝突ポイント①（試験車中心とターゲット右端） 最大0.6点

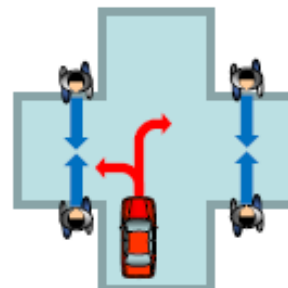
試験車速	ターゲット車速			
	30km/h	40km/h	50km/h	60km/h
10km/h	0.045	0.045	0.045	0.045
15km/h	0.045	0.045	0.045	0.045
20km/h	0.060	0.060	0.060	0.060

衝突ポイント②（試験車左端とターゲット右端） 最大0.8点

試験車速	ターゲット車速			
	30km/h	40km/h	50km/h	60km/h
10km/h	0.060	0.060	0.060	0.060
15km/h	0.060	0.060	0.060	0.060
20km/h	0.080	0.080	0.080	0.080

右左折時の横断歩行者シナリオ

責任点を除き承認済み



- 試験時間帯
: 昼間
- 試験車両の進行方向
: 右折及び左折
- 歩行者（自律走行型ターゲット装置）の横断方向
: 対向側及び背面側
- 車線幅
: 3.5mの片側1車線又は2車線（右折試験の25、30km/h条件）
- 試験車走路
: ENCAP準拠（ENCAPに無い車速条件は想定横Gから設定）
- 試験車両速度、歩行速度、速度刻み等
: 試験車両速度（右折） 10～30km/h（5km/h刻み）
: 試験車両速度（左折） 10～20km/h（5km/h刻み）
: 歩行速度 5km/h
- 横断位置
: 道路端から6.0m（国内横断歩道位置等を考慮）
- 衝突ポイント
: ラップ率50%
- 配点
: 右折 6点満点
: 左折 1点満点
: **責任点**

（対向：背面 = 国内事故実態より 右折試験6：4 左折試験4：6）

試験車速	右折試験（6点）		左折試験（1点）	
	対向	背面	対向	背面
10km/h	0.60	0.40	0.20	0.30
15km/h	1.20	0.80	0.10	0.15
20km/h	1.20	0.80	0.10	0.15
25km/h	0.30	0.20	-	-
30km/h	0.30	0.20	-	-