

## 衝突被害軽減制動制御装置（AEBS）性能試験〔対車両〕等の実施について

1. 衝突被害軽減制動制御装置（AEBS）性能試験方法〔対車両〕及び車線逸脱警報装置（LDWS）性能試験方法の改正について  
本年度から実施する標記試験について、事前確認を行ったところ改善事項が確認されたため、次の事項について試験方法を改正した。
  - （1）試験実施において、警報の表示状況及び試験の実施状況等の画像を記録することとした。
  - （2）試験結果の記録に車体番号、試験時の荷重配分、風速等を追加した。
2. 衝突被害軽減制動制御装置（AEBS）性能試験〔対車両〕の流れ
  - （1）試験車両の受入  
試験車両は、日本自動車研究所（つくば市）への納車を基本とするが、未発表車両にあっては、直接、城里テストセンターへ納車することも可能とする。
  - （2）試験前の準備
    - ① 試験のためのブレーキならし作業（約200回）等を実施する。  
（車線逸脱警報装置の評価試験を実施する場合がある。）
    - ② エアバッグ、プリテンショナー及びポップアップフード機構等は非作動状態とする。
  - （3）試験直前の確認
    - ① 試験車両の車台番号及び変造防止のための封印等を確認する。
    - ② ブレーキならし作業（35回～50回）を実施する。
    - ③ ターゲットと試験車両の接触位置合わせ及び衛星測位装置（GPS）の精度確認を実施する。
    - ④ 衝突警報装置（FCWS）性能試験時に必要な0.4G減速時のロボットによるペダル踏力を確認後にプレ・テストを実施する。
  - （4）試験の実施
    - ① 試験は、対定速走行車両（CCRm）：AEBS→FCWS、対静止車両（CCRs）：AEBS→FCWSの順で実施する。
    - ② AEBS性能試験において、最初に衝突した速度からFCWS性能試験を実施する。
    - ③ 試験の都度、試験条件が満足していることを確認する。
  - （5）試験結果の通知
    - ① 日本自動車研究所は、試験終了後5日以内に試験成績書を機構へ提出、機構は、直ちにメーカーに試験結果を通知する。
    - ② 試験結果の通知を受けたメーカーは、5日以内に異議申立の有無を意思表示

する。

③ 異議申立が無い場合は、予防安全技術検討 WG（cc メディアWG）のメール審議により評価結果を確定する。

異議申立があった場合は、申立内容を審議し必要があれば再試験を行う。

※今後、全速度域 AEBS 及び LDWS の実施に伴い、適宜内容を追加する。

### 3. 自動車製作者等の希望を除く選定車両であって衝突被害軽減制動制御装置（AEBS）性能試験〔対車両〕を行う車両の取り扱いについて

#### （1）経緯

本年度から AEBS 性能試験を開始するが、破壊試験でないことから従前通り 3 台の選定車両を調達し、AEBS 性能試験終了後に部品交換等の必要な措置を行い、フルラップ前面衝突試験を実施することとしていた。

しかし、今後、より高い速度で目標車両（以下「ターゲット」と言う。）に衝突した場合、サイドメンバ等の車体に変形する可能性がありうる事が指摘された。

サイドメンバ等車体に変形した車両は、衝突試験結果に影響をおよぼすためにフルラップ前面衝突試験への使用出来ない。このため、試験車両の調達方法を検討する必要性が生じた。

#### （2）取扱要領（案）

① 自動車製作者等は、試験車両選定時に AEBS 性能試験による車体変形の可能性の有無を機構に申告する。

② 車体変形の可能性が無い旨の申告があった車種は、AEBS 性能試験終了後に所要の作業を経てフルラップ前面衝突試験を実施する。

ただし、AEBS 性能試験実施後の車両の状態がフルラップ前面衝突試験の結果に支障を来すおそれがあると自動車製作者等が判断した場合は、AEBS 性能試験終了後、別途自動車製作者等の費用負担により衝突試験車両を用意することが出来る。

③ 事前に車体変形の可能性がある旨の申告があった車種は、試験車両調達時に衝突試験実施車両に加えて AEBS 性能試験用車両の調達を行う。

この場合、機構は試験車両を購入せず自動車製作者等と貸出契約を締結する。

なお、試験車両の調達は契約締結前に行う。

#### （3）今後の課題

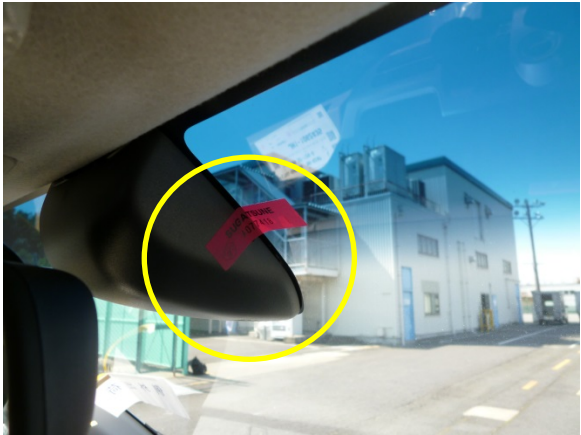
① 車両修復費を含めた試験車両貸出システムを構築する必要がある。

② 車両調達の公正性等が確保出来る調達方法を検討する必要がある。

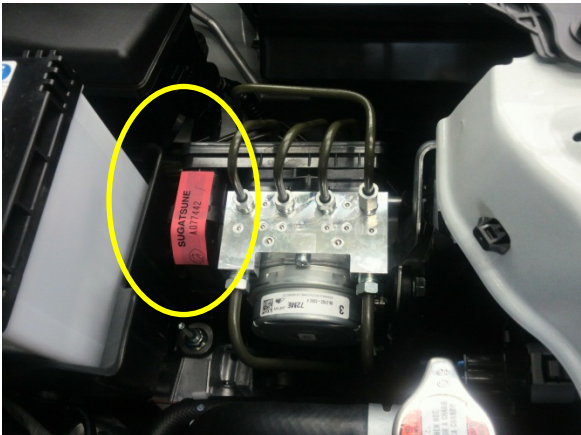
衝突被害軽減制動制御装置（AEBS）性能試験〔対車両〕の実施状況



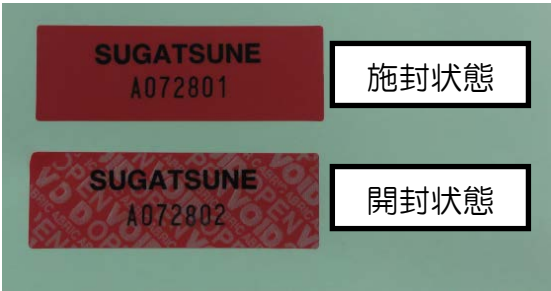
車両集積所からの抜取り



検出装置への封印



制御装置への封印



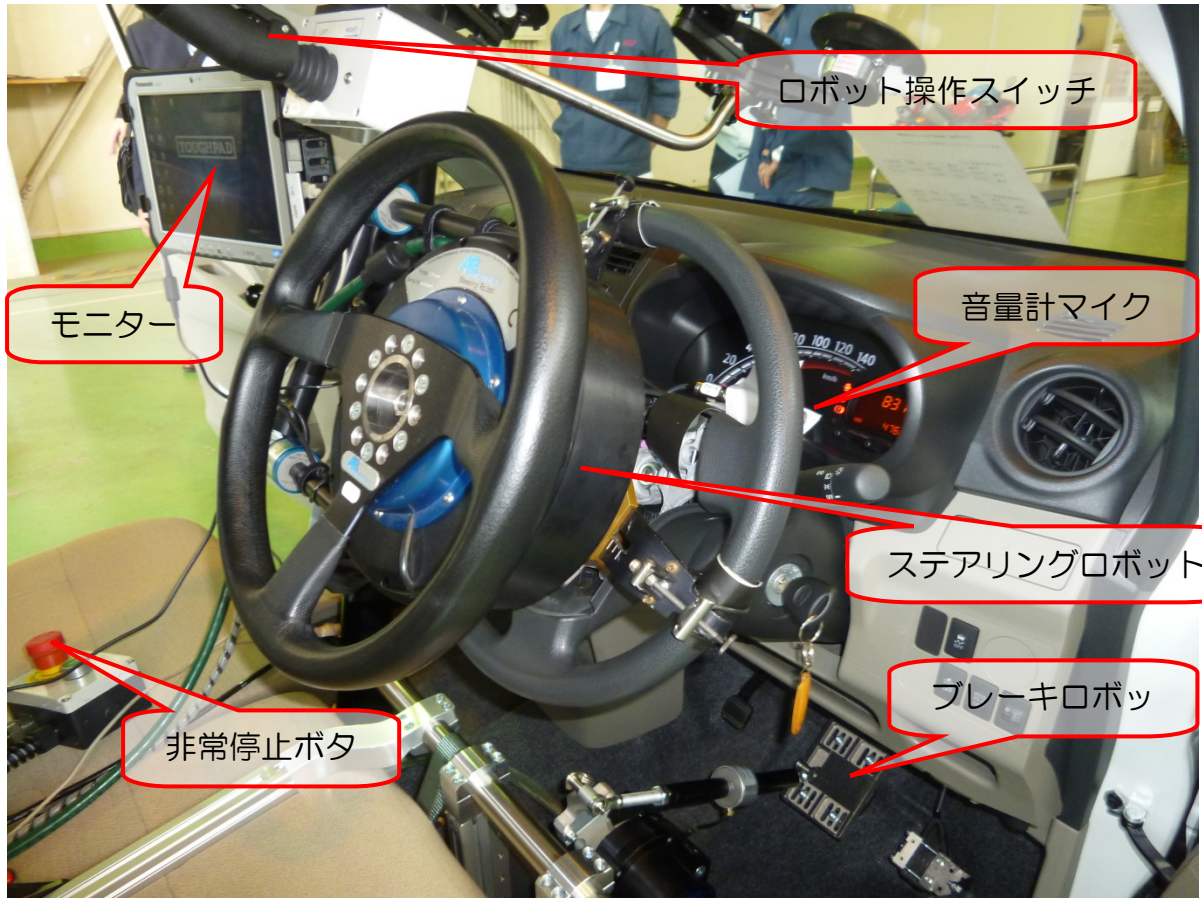
封印による偽造防止



ターゲットへの空気の注入作業



ターゲット中心検出治具



ステアリングロボット制御装置

警報表示及び走行状況録画カメラ



助手席側からの様子

ドライバー乗車時の様子



ブレーキ及びアクセルロボット



ドライバー乗車時の様子



支柱固定具

車両位置演算装置

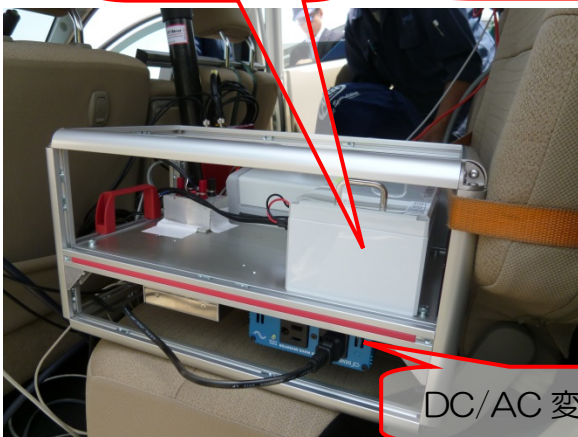
ジャイロセンサ

ロボット固定ベルト

GPS無線機

電圧変換・定電圧供給装置

ロボット制御装置



DC/AC 変換器



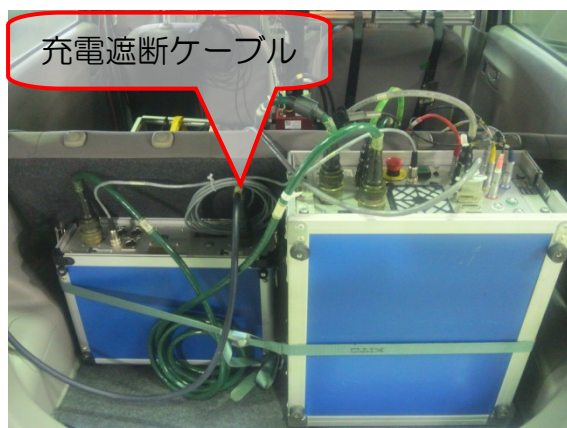


衝突位置の確認作業



GPS の精度確認作業

### 【事前確認後の改修箇所】



充電遮断ケーブルの追加



F CW用警告灯確認カメラの追加