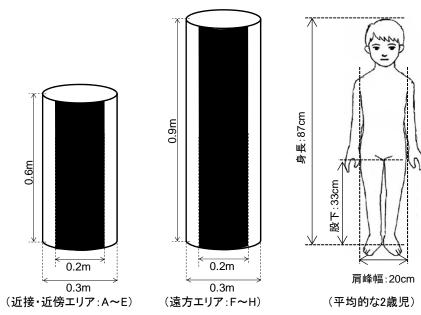
車両後方視界情報提供装置性能試験・評価の概要

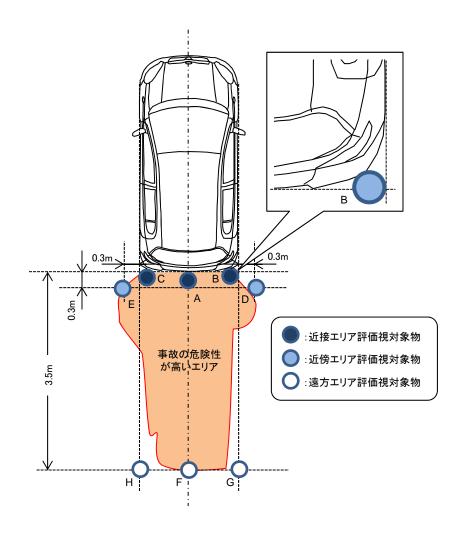
【評価視対象物】



【適合判定】

項目	JNCAP評価					
近接	A~C位置の視対象物(高さ:60cm)について、 ・視対象物が一部でも映っている:○					
近傍	D及びE位置の視対象物(高さ:60cm)について、 ・視対象物の高さ・周方向とも20cm以上映っている:〇					
遠方	F~H位置の視対象物(高さ:90cm)について、 ・視対象物のシルエット全体が映っている:〇					
大きさ	F~H位置の視対象物(高さ:90cm)について、 ・マーキングの最上部が視角5'以上で映っている:○ ・マーキングの最上部が視角3'以上で映っている:△					

【視対象物設置位置】



【近接表示に係る判定の例(モニターイメージ)】





【近傍表示に係る判定の例(モニターイメージ)】

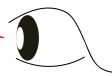


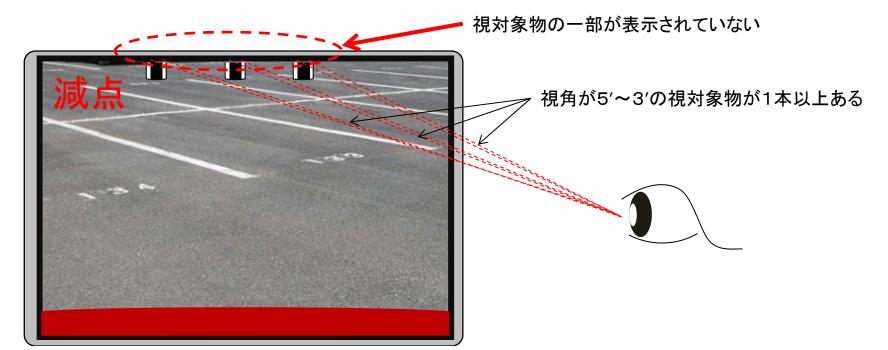


【遠方表示に係る判定の例(モニターイメージ)】



視対象物のシルエット全体が表示された上で、 全ての視対象物に対する視角が5'以上





【評価得点の考え方】

6点満点として、エリアの要件を満たさない場合に減点する

- ・近接エリアでは、それぞれの視対象物が全く映らない場合に各1点減点する(最大3点減点)
- ・近傍エリアでは、それぞれの視対象物の映り方が要件を満たさない場合に各1点減点する(最大2点減点)
- ・遠方エリアでは、3つの視対象物いずれかのシルエット全体が映らない場合に1点減点する

評価項目	判定	減点案	最大減点
近接エリア	A~C位置の視対象物(高さ:60cm×直径:30cm)について、 ・視対象物が一部でも映っている:〇 ・上記以外:×	A: × ⇒ − 1 点 B: × ⇒ − 1 点 C: × ⇒ − 1 点	- 3 点
近傍エリア	D~E位置の視対象物(高さ:60cm×直径:30cm)について、 ・視対象物の高さ方向・周方向ともに20cm以上映っている:〇 ・上記以外:×	D:× ⇒-1点 E:× ⇒-1点	- 2 点
遠方エリア	F~H位置の視対象物(高さ:90cm×直径:30cm)について、 ・3つの視対象物全てのシルエット全体が映っている:〇 ・上記以外:×	判定:× ⇒-1点	一 1 点

さらに、モニターに表示される大きさにより、エリアによる減点後の残り得点に重み付けして評価得点とする

評価項目	判定	評価得点
表示大きさ	F~H位置の視対象物のマーキング(高さ:90cm×幅20cm)について、 ・全てのマーキングが視角5'以上で映っている:○ ・全てのマーキングが視角3'以上で映っている:△ ・1本でも視角3'未満で映っている:×	判定:○ ⇒ (残り得点) ×1.0 判定:△ ⇒ (残り得点) ×0.5 判定:× ⇒ (残り得点) ×0.0

<<参考:評価点の算出根拠>>

事故低減数			マクロ事故データの集計結果					・ 主な事故要因 安全 作料 安	特記事項	事故データの集計条件など	
死亡	重傷	効果点数	事故類型	死亡	重傷	軽傷	合計	エは争収安囚	作動率	付記事項	争成ナータの集計条件など
9件	291件	6.0点	人対四輪	13件	415件	3638件	4066件	安全不確認	0.7	後退時におけるドライバの周辺確認行動の分析結果から安全作動率を0.7に設定(実車実験,シミュレーション検討)	・危険認知速度:20km/h以下に限定・道路形状:交差点以外に限定・行動類型:後退に限定・衝突部位:前面を除く