予防安全性能評価方法(自対機アセス第64号)抜粋

- 第1条 独立行政法人自動車事故対策機構自動車等アセスメント情報提供事業実施細則(令和2年 自対機アセス第4号)第28条の規程に基づき、自動車等アセスメント試験の予防安全性能試験 で得られた結果に対する評価について、必要な事項を次のとおり定めるものとする。
- 第2条 予防安全性能試験により得られた各試験結果に対する評価は、次に定める方法によるものとする。
 - 1. ~ 4. (略)
 - 5. ペダル踏み間違い時加速抑制装置性能試験による評価
 - ①評価方法

評価結果は、レイティング表5の総得点(E)に対応した値とする。 総得点(E)は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

別途定める踏み間違い時加速抑制装置性能試験方法の結果に基づき、以下の(1)と(2)の合計点を<u>小数点以下第2位で四捨五入し、小数点以下第1位まで求めた値を</u>当該装置の総得点(E)とする。

(1)前進の得点

試験用ターゲットの種類ごとに Fon の試験結果における "試験走行開始位置" および "速度変化率" の結果に応じて、下表の得点を付与する。

試験用ターゲット(車両)

得点		速度変化率		
		1.0以上	<u>0.3</u> 以上 1.0 未満	<u>0. 3</u> 未満
試験走行開始位置	1. Om	1. 000	0. 650	0. 000
	0. 9m	0. 900	0. 585	0. 000
	0. 8m	0. 8 <u>00</u>	0. 520	0. 000

試験用ターゲット(歩行者)

<u>得点</u>		<u>速度変化率</u>		
		<u>1.0以上</u>	0.3以上1.0未満	0.3 未満
<u>試験走行開始位置</u>	<u>1. 0m</u>	<u>0. 400</u>	<u>0. 260</u>	<u>0. 000</u>
	<u>0. 9m</u>	<u>0. 360</u>	<u>0. 234</u>	<u>0. 000</u>
	<u>0.8m</u>	<u>0. 320</u>	<u>0. 208</u>	<u>0. 000</u>

(2)後退の得点

試験用ターゲットの種類ごとに Ron の試験結果における "試験走行開始位置" および "速度変化率" の結果に応じて、下表の得点を付与する。

試験用ターゲット(車両)

得点	速度変化率		
	1.0以上	<u>0. 3</u> 以上 1. 0 未満	<u>0. 3</u> 未満

試験走行開始位置	1. Om	<u>0. 400</u>	<u>0. 260</u>	0. 000
	0. 9m	<u>0. 360</u>	<u>0. 234</u>	0. 000
	0. 8m	<u>0. 320</u>	<u>0. 208</u>	0.000

試験用ターゲット(歩行者)

<u>得点</u>		速度変化率		
		<u>1.0以上</u>	0.3以上1.0未満	0.3 未満
試験走行開始位置	<u>1. 0m</u>	<u>0. 200</u>	<u>0. 130</u>	<u>0. 000</u>
	<u>0. 9m</u>	<u>0. 180</u>	<u>0. 117</u>	<u>0. 000</u>
	<u>0.8m</u>	<u>0. 160</u>	<u>0. 104</u>	<u>0. 000</u>

6. ~ 7. (略)

第3条 (略)

附 則(令和●年●月●日 自対機アセス第●号) この規程は、令和5年4月1日から施行する。