

自動車等アセスメント情報提供事業における予防安全性能評価方法

自対機アセス第64号

令和3年3月31日

一部改正 令和●年●月 ●日 自対機アセス第●号

一部改正 令和5年4月25日 自対機アセス第9号

一部改正 令和4年4月 1日 自対機アセス第3号

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. 衝突被害軽減制動制御装置〔対車両〕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1の総得点(A)に対応した値とする。

総得点(A)は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

試験対象(AEBS又はFCWS)、試験シナリオ(CCRs又はCCRm)及び試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の得点を算出する。その合計点を小数点以下第2位で四捨五入して小数点以下第1位まで求めた値を当該装置の総得点(A)とする。

また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

試験シナリオ	速度条件	得点 AEBS 試験	得点 FCWS 試験
CCRs	10km/h	1.0	1.0
	15km/h	1.0	1.0
	20km/h	1.0	1.0
	25km/h	1.0	1.0
	30km/h	1.0	1.0
	35km/h	2.0	2.0
	40km/h	2.0	2.0
	45km/h	1.5	1.5
	50km/h	1.0	1.0
	55km/h	0.5	0.5
	60km/h	0.5	0.5
CCRm	35km/h	0.5	0.5
	40km/h	0.5	0.5
	45km/h	1.0	1.0
	50km/h	1.0	1.0
	55km/h	0.5	0.5
	60km/h	0.5	0.5

2. 衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：昼間] 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2の総得点 (B) に対応した値とする。

総得点 (B) は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

各試験シナリオ（遮蔽なし (CPN)、遮蔽あり (CPNO)）における基準評価試験及び部分評価試験の試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の基礎得点を算出する。

なお、追加条件（ラップ率 25%、75%、歩行速度 8 km/h、子供ターゲット）において、試験を実施しない速度条件の速度低減率は、代表車速における「基準評価試験結果と部分評価試験結果の速度低減率の比」をもとに、代表車速以外の速度条件においても同等の速度低減率比を有するものとして計算する。

続いて、各条件別の基礎得点から、基準条件（ラップ率 50%、歩行速度 5 km/h、大人ターゲット）の試験結果に対する補正係数を求め、試験シナリオ別に全ての補正係数を乗じて、試験シナリオ毎の得点を算出する。その合計点を小数点以下第 2 位で四捨五入して小数点以下第 1 位まで求めた値を当該装置の総得点 (B) とする。

なお、FCWS 試験を実施した条件については、AEBS 試験と FCWS 試験の配点を等分して同様の計算を行い、AEBS 試験結果と FCWS 試験結果の合計を当該装置の総得点 (B) とする。

また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

基準評価試験における基礎配点（遮蔽なし①、遮蔽あり②）

速度条件	遮蔽なし①	遮蔽あり②
10km/h	1	
15km/h	1	
20km/h	2	
25km/h	2	1
30km/h	2	1
35km/h	3	1
40km/h	3	1
45km/h	2	1
50km/h	2	
55km/h	1	
60km/h	1	
合計	20	5

部分評価試験に応じた基礎配点

③ラップ率条件(遮蔽なし)

速度条件 km/h	CPN-5km/h-大人		
	25%	50%	75%
10	0.2	0.6	0.2
15	0.2	0.6	0.2
20	0.4	1.2	0.4
25	0.4	1.2	0.4
30	0.4	1.2	0.4
35	0.6	1.8	0.6
40	0.6	1.8	0.6
45	0.4	1.2	0.4
50	0.4	1.2	0.4
55	0.2	0.6	0.2
60	0.2	0.6	0.2
基礎点	4	12	4
配分比率	1	3	1

④歩行速度条件(遮蔽なし)

速度条件 km/h	CPN-50%-大人	
	5km/h	8km/h
10	0.9	0.1
15	0.9	0.1
20	1.8	0.2
25	1.8	0.2
30	1.8	0.2
35	2.7	0.3
40	2.7	0.3
45	1.8	0.2
50	1.8	0.2
55	0.9	0.1
60	0.9	0.1
基礎点	18	2
配分比率	9	1

⑤ターゲット条件(遮蔽なし)

速度条件 km/h	CPN-50%-5km/h	
	大人	子供
10	0.9	0.1
15	0.9	0.1
20	1.8	0.2
25	1.8	0.2
30	1.8	0.2
35	2.7	0.3
40	2.7	0.3
45	1.8	0.2
50	1.8	0.2
55	0.9	0.1
60	0.9	0.1
基礎点	18	2
配分比率	9	1

⑥ラップ率条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPNO		
	25%	50%	75%
25	0.2	0.6	0.2
30	0.2	0.6	0.2
35	0.2	0.6	0.2
40	0.2	0.6	0.2
45	0.2	0.6	0.2
基礎点	1	3	1
配分比率	1	3	1

⑦歩行速度条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPNO	
	5km/h	8km/h
25	0.9	0.1
30	0.9	0.1
35	0.9	0.1
40	0.9	0.1
45	0.9	0.1
基礎点	4.5	0.5
配分比率	9	1

⑧ターゲット条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPNO	
	大人	子供
25	0.9	0.1
30	0.9	0.1
35	0.9	0.1
40	0.9	0.1
45	0.9	0.1
基礎点	4.5	0.5
配分比率	9	1

追加条件による補正と総得点(B)の算出方法

追加条件	CPN 結果	補正係数	CPN 得点	CPNO 結果	補正係数	CPNO 得点	総得点(B)
ラップ率	③	=③/①	=①×左 記3つの 補正係数	⑥	=⑥/②	=②×左 記3つの 補正係数	=CPN 得点 +CPNO 得点
歩行速度	④	=④/①		⑦	=⑦/②		
ターゲット	⑤	=⑤/①		⑧	=⑧/②		
基準評価 試験の結果	①			②			

3. 衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：夜間] 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3の総得点(C)に対応した値とする。

総得点(C)は、次項に示す方法により算出した、端数処理を行う前の「街灯あり」と「街灯なし」の得点の合計点を小数点以下第2位で四捨五入し、小数点以下第1位まで求めた値を当該装置の総得点(C)とする。

②得点算出

【街灯あり】

各試験シナリオ（遮蔽なし(CPF)、遮蔽あり(CPF0)）における基準評価試験及び部分評価試験の試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の基礎得点を算出する。なお、追加条件（ラップ率25%・75%、歩行速度8km/h）において、試験を実施しない速度条件の速度低減率は、代表車速における「基準評価試験結果と部分評価試験結果の速度低減率の比」をもとに、代表車速以外の速度条件においても同等の速度低減率比を有するものとして計算する。

続いて、各条件別の基礎得点から、基準条件（ラップ率50%、歩行速度5km/h）の試験結果に対する補正係数を求め、試験シナリオ別に全ての補正係数を乗じて、試験シナリオ毎の得点を算出する。

なお、FCWS試験を実施した条件については、AEBS試験とFCWS試験の配点を等分して同様の計算を行い、AEBS試験結果とFCWS試験結果の合計を当該装置の得点とする。また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

基準評価試験における基礎配点（遮蔽なし①、遮蔽あり②）

速度条件	遮蔽なし①	遮蔽あり②
30km/h	2	1
35km/h	4	1
40km/h	6	1
45km/h	6	2
50km/h	6	1
55km/h	5	1
60km/h	3	1
合計	32	8

部分評価試験に応じた基礎配点

③ラップ率条件（遮蔽なし）

速度条件 km/h	CPF-5km/h		
	25%	50%	75%
30	0.40	1.20	0.40
35	0.80	2.40	0.80
40	1.20	3.60	1.20
45	1.20	3.60	1.20
50	1.20	3.60	1.20
55	1.00	3.00	1.00
60	0.60	1.80	0.60
基礎点	6.40	19.20	6.40
配分比率	1	3	1

④歩行速度条件（遮蔽なし）

速度条件 km/h	CPF-50%	
	5km/h	8km/h
30	1.80	0.20
35	3.60	0.40
40	5.40	0.60
45	5.40	0.60
50	5.40	0.60
55	4.50	0.50
60	2.70	0.30
基礎点	28.80	3.20
配分比率	9	1

⑤ラップ率条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPF0		
	25%	50%	75%
30	0.20	0.60	0.20
35	0.20	0.60	0.20
40	0.20	0.60	0.20
45	0.40	1.20	0.40
50	0.20	0.60	0.20
55	0.20	0.60	0.20
60	0.20	0.60	0.20
基礎点	1.60	4.80	1.60
配分比率	1	3	1

⑥歩行速度条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPF0	
	5km/h	8km/h
30	0.90	0.10
35	0.90	0.10
40	0.90	0.10
45	1.80	0.20
50	0.90	0.10
55	0.90	0.10
60	0.90	0.10
基礎点	7.20	0.80
配分比率	9	1

追加条件による補正と得点の算出方法

追加条件	CPF 結果	補正係数	CPF 得点	CPF0 結果	補正係数	CPF0 得点	得点
ラップ率	③	=③/①	=①×左 記2つの 補正係数	⑤	=⑤/②	=②×左 記2つの 補正係数	=CPF 得点 +CPF0 得点
歩行速度	④	=④/①		⑥	=⑥/②		
基準評価 試験の結果	①			②			

【街灯なし】

各試験シナリオ（遮蔽なし（CPF）、遮蔽あり（CPF0））における基準評価試験及び部分評価試験の試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の基礎得点を算出する。なお、追加条件（ラップ率 25%・75%、歩行速度 8 km/h）において、試験を実施しない速度条件の速度低減率は、代表車速における「基準評価試験結果と部分評価試験結果の速度低減率の比」をもとに、代表車速以外の速度条件においても同等の速度低減率比を有するものとして計算する。

続いて、各条件別の基礎得点から、基準条件（ラップ率 50%、歩行速度 5 km/h）の試験結果に対する補正係数を求め、試験シナリオ別に全ての補正係数を乗じて、試験シナリオ毎の得点を算出する。

なお、FCWS 試験を実施した条件については、AEBS 試験と FCWS 試験の配点を等分して同様の計算を行い、AEBS 試験結果と FCWS 試験結果の合計を当該装置の得点とする。また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

基準評価試験における基礎配点（遮蔽なし①、遮蔽あり②）

速度条件	遮蔽なし①	遮蔽あり②
30km/h	1	
35km/h	2	
40km/h	2	1
45km/h	2	1
50km/h	2	1
55km/h	2	
60km/h	1	
合計	12	3

部分評価試験に応じた基礎配点

③ラップ率条件（遮蔽なし）

速度条件 km/h	CPF-5km/h		
	25%	50%	75%
30	0.20	0.60	0.20
35	0.40	1.20	0.40
40	0.40	1.20	0.40
45	0.40	1.20	0.40
50	0.40	1.20	0.40
55	0.40	1.20	0.40
60	0.20	0.60	0.20
基礎点	2.40	7.20	2.40
配分比率	1	3	1

④歩行速度条件（遮蔽なし）

速度条件 km/h	CPF-50%	
	5km/h	8km/h
30	0.90	0.10
35	1.80	0.20
40	1.80	0.20
45	1.80	0.20
50	1.80	0.20
55	1.80	0.20
60	0.90	0.10
基礎点	10.80	1.20
配分比率	9	1

⑤ラップ率条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPF0		
	25%	50%	75%
40	0.20	0.60	0.20
45	0.20	0.60	0.20
50	0.20	0.60	0.20
基礎点	0.60	1.80	0.60
配分比率	1	3	1

⑥歩行速度条件（遮蔽あり）

速度条件 km/h	CPF0	
	5km/h	8km/h
40	0.90	0.10
45	0.90	0.10
50	0.90	0.10
基礎点	2.70	0.30
配分比率	9	1

追加条件による補正と得点の算出方法

追加条件	CPF 結果	補正係数	CPF 得点	CPF0 結果	補正係数	CPF0 得点	得点
ラップ率	③	$=③/①$	$=① \times$ 左 記2つの 補正係数	⑤	$=⑤/②$	$=② \times$ 左 記2つの 補正係数	$=\text{CPF 得点}$ $+\text{CPF0 得点}$
歩行速度	④	$=④/①$		⑥	$=⑥/②$		
基準評価 試験の結果	①			②			

4. 衝突被害軽減制動制御装置〔対自転車〕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4の総得点(D)に対応した値とする。

総得点(D)は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

各試験シナリオ(CBL、CBF及びCBN0)及び試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の得点を算出する。その合計点を小数点以下第2位で四捨五入して小数点以下第1位まで求めた値を当該装置の総得点(D)とする。

なお、FCWS 試験を実施した条件については、AEBS 試験と FCWS 試験の配点を等分して同様の計算を行い、AEBS 試験結果と FCWS 試験結果の合計を当該装置の総得点 (D) とする。

また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

速度条件	CBL 得点	CBF 得点	CBNO 得点
10km/h		0.25	0.50
15km/h		0.25	0.50
20km/h		0.25	0.50
25km/h		0.25	0.50
30km/h		0.50	0.50
35km/h		0.50	0.50
40km/h	0.25	0.50	0.50
45km/h		0.50	0.25
50km/h	0.50	0.50	0.25
55km/h		0.25	
60km/h	0.25	0.25	
合計	1.00	4.00	4.00

5. 衝突被害軽減制動制御装置 [交差点 (対車両：右直)] 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

交差点ポイント毎に各試験シナリオ (各ターゲット車速) 及び試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の得点を算出する。その合計点を小数点以下第 2 位で四捨五入して小数点以下第 1 位まで求めた値を 6. で求めた値と合算し、当該装置の総得点 (E) とする。

なお、FCWS 試験を実施した条件については、AEBS 試験と FCWS 試験の配点を等分して同様の計算を行い、AEBS 試験結果と FCWS 試験結果の合計を当該装置の総得点 (E) とする。また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

設定する衝突ポイントを①～③とする場合

交差点ポイント①

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

交差点②

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

交差点③

試験車速	ターゲット車速			
	30km/h	40km/h	50km/h	60km/h
10km/h	0.090	0.090	0.090	0.090
15km/h	0.090	0.090	0.090	0.090
20km/h	0.120	0.120	0.120	0.120

設定する衝突ポイントを①～②とする場合

交差点①

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

交差点②

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

6. 衝突被害軽減制動制御装置 [交差点 (対歩行者：右左折)] 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

各試験シナリオ (右折、左折) 及び試験速度別に定める以下の配点表に基づき、各条件における速度低減率の試験結果を乗じて条件毎の得点を算出する。その合計点を小数点以下第2位で四捨五入して小数点以下第1位まで求めた値を5. で求めた値と合算し、当該装置の総得点 (E) とする。

なお、FCWS 試験を実施した条件については、AEBS 試験と FCWS 試験の配点を等分して同

様の計算を行い、AEBS 試験結果と FCWS 試験結果の合計を当該装置の総得点 (E) とする。また、当該試験の終了条件を満たして途中で試験が終了したとしても、終了時の速度条件で得られた速度低減率は有効とし得点として加算する。

試験車速	右折試験		左折試験	
	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		

7. 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6の総得点 (F) に対応した値とする。

総得点 (F) 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位まで求めた値を当該装置の総得点 (F) 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	0.3 以上 1.0 未満	0.3 未満
試験走行開始位置	1.0m	1.000	0.650	0.000
	0.9m	0.900	0.585	0.000
	0.8m	0.800	0.520	0.000

試験用ターゲット (歩行者)

得点		速度変化率		
		1.0 以上	0.3 以上 1.0 未満	0.3 未満
試験走行開始位置	1.0m	0.400	0.260	0.000
	0.9m	0.360	0.234	0.000
	0.8m	0.320	0.208	0.000

(2) 後退の得点

試験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	0.3 以上 1.0 未満	0.3 未満
試験走行開始位置	1.0m	0.400	0.260	0.000
	0.9m	0.360	0.234	0.000
	0.8m	0.320	0.208	0.000

試験用ターゲット（歩行者）

得点		速度変化率		
		1.0 以上	0.3 以上 1.0 未満	0.3 未満
試験走行開始位置	1.0m	0.200	0.130	0.000
	0.9m	0.180	0.117	0.000
	0.8m	0.160	0.104	0.000

8. 車線逸脱抑制装置等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7の総得点（G）に対応した値とする。

総得点（G）は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

別途定める車線逸脱抑制装置等性能試験方法の結果に基づき、以下の端数処理を行う前の(1)～(3)の得点の合計点を小数点以下第2位で四捨五入し、小数点以下第1位まで求めた値を当該装置の総得点（G）とする。

(1)基本試験における LDP 機能及び LKA 機能の評価点

基本試験で実施した試験条件（BL60、BR60、BL70、BR70）ごとに、逸脱量の評価値に応じて以下の得点を付与する。

逸脱量の評価値：0.5m 以下 4.0 点

逸脱量の評価値：0.5m 超～1.0m 以下 2.0 点

(2)LDWS 装置による得点の補填

基本試験で実施した各試験条件（BL60、BR60、BL70、BR70）において、LDWS 適合判定が“適合”であった場合、得点を以下の式により求めて付与する。

$$2.00 - (\text{基本試験における LDP 機能および LKA 機能の得点}) \times 0.50$$

なお、一つのみ（触覚又は聴覚によるものに限る。）の警報装置にあっては、逸脱方向が明確に分かるものは上の得点とし、それ以外のものは2分の1を得点とする。

(3)手動復帰型装置試験における得点

①(1)の基本試験のうち、試験車速 70km/h の試験条件（BL70 又は／及び BR70）で LDP 機能及び LKA 機能の評価点が 0.5m 超 1.0m 以下となった装置については、同条件の手動復帰型装置試験（EL70 又は／及び ER70）で実施した逸脱量の評価値が 0.5m 以下の場合、得点を以下の式により求めて付与する。

$$(1.0 - (\text{基本試験における LDWS の得点}) \times 0.50) \div 2$$

②基本試験が行われない場合又は(1)の基本試験のうち、試験車速 70km/h の試験条件

(BL70 又は／及び BR70) で LDP 機能及び LKA 機能の得点が 1.0m 超となった装置については、同条件の手動復帰型装置試験 (EL70 又は／及び ER70) で実施した逸脱量の評価値に応じ、得点を以下の式により求めて付与する。

ア 評価値が 0.5m 以下の場合

$$1.00 - (\text{基本試験における LDWS の得点}) \times 0.25$$

イ 評価値が 0.5m 超 1.0m 以下の場合

$$(1.00 - (\text{基本試験における LDWS の得点}) \times 0.25)$$

9. 高機能前照灯装備確認による評価

①評価方法

評価結果は、次項における総得点 (H) に対応した同項内の表に応じた値とする。

総得点 (H) は、次項に示す方法により算出する。

②得点算出

別途定める高機能前照灯装備確認方法における“装備装置”及び“作動速度”の結果に基づき、以下の 1~7 に該当する結果のうち最高得点を総得点 (H) とする。

	装備装置	作動速度	総得点 (H)	評価結果
1	自動防眩型前照灯	41km/h 以上の全速度範囲	5.0	レベル5
2	自動防眩型前照灯	51km/h 以上の全速度範囲	2.4	レベル4
3	自動防眩型前照灯	61km/h 以上の全速度範囲	0.7	レベル3
4	自動切替型前照灯	41km/h 以上の全速度範囲	1.4	レベル4
5	自動切替型前照灯	51km/h 以上の全速度範囲	0.6	レベル3
6	自動切替型前照灯	61km/h 以上の全速度範囲	0.2	レベル2
7	(装置問わず)	上記以外	0.0	レベル1

第3条 第2条により得られた各試験結果に基づく総合的な予防安全性能評価は、次に定める方法によるものとする。

(1) 評価方法

評価結果は、レイティング表8の予防安全性能総合得点に対応した値とする。

総合得点は、予防安全性能評価試験全ての評価点の総和とする。

なお、総合得点は、小数点以下第2位までとし、下位を四捨五入する。

各性能評価の評価点は、次項に示す方法により算出する。

(2) 評価点算出

各試験の評価点は、次に示す方法により算出したものとする。

なお、各試験の評価点を算出する場合には、各試験の総得点について端数処理を行う前の値を使用する。

- ・ 衝突被害軽減制動制御装置 [対車両] 性能試験：
 - 第2条1. により算出した総得点 (A) に重み係数 11/33 を乗じた値
- ・ 衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：昼間] 性能試験：
 - 第2条2. により算出した総得点 (B) に重み係数 15/25 を乗じた値
- ・ 衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：夜間] 性能試験：
 - 第2条3. により算出した総得点 (C) に重み係数 38/55 を乗じた値
- ・ 衝突被害軽減制動制御装置 [対自転車] 性能試験：
 - 第2条4. により算出した総得点 (D) の値
- ・ **衝突被害軽減制動制御装置 [交差点] 性能試験**
 - 第2条5. 及び6. により算出した総得点 (E) の値**
- ・ ペダル踏み間違い時加速抑制装置性能試験：
 - 第2条7. により算出した総得点 (F) に重み係数 1/2 を乗じた値
- ・ 車線逸脱抑制装置等性能試験：
 - 第2条8. により算出した総得点 (G) に重み係数 11/16 を乗じた値
- ・ 高機能前照灯装備確認：
 - 第2条9. により算出した総得点 (H) に重み係数 4/5 を乗じた値

(3) その他

レイティング表8の総合得点にかかわらず以下の場合には、最高ランクを取得できないものとする。

- ・ 全ての評価項目の評価を受けていない場合
- ・ 各評価項目における最高評価から2段階以上下回る評価を受けた場合 **(ただし、衝突被害軽減制動制御装置 [対自転車] については2023年度まで評価にかかわらず装備していればよいものとする。 (ただし、衝突被害軽減制動制御装置 [交差点] については【継続検討】)**

【レイティング表1】 (衝突被害軽減制動制御装置 [対車両] 性能試験)

評価結果	総得点 (A)
レベル5	26.4点以上
レベル4	19.8点以上 ~ 26.4点未満
レベル3	13.2点以上 ~ 19.8点未満
レベル2	6.6点以上 ~ 13.2点未満
レベル1	6.6点未満

【レイティング表2】（衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：昼間] 性能試験）

評価結果	総得点 (B)
レベル5	20.0 点以上
レベル4	15.0 点以上 ~ 20.0 点未満
レベル3	10.0 点以上 ~ 15.0 点未満
レベル2	5.0 点以上 ~ 10.0 点未満
レベル1	5.0 点未満

【レイティング表3】（衝突被害軽減制動制御装置 [対歩行者：夜間] 性能試験）

評価結果	総得点 (C)
レベル5	44.0 点以上
レベル4	33.0 点以上 ~ 44.0 点未満
レベル3	22.0 点以上 ~ 33.0 点未満
レベル2	11.0 点以上 ~ 22.0 点未満
レベル1	11.0 点未満

【レイティング表4】（衝突被害軽減制動制御装置 [対自転車] 性能試験）

評価結果	総得点 (D)
レベル5	7.2 点以上
レベル4	5.4 点以上 ~ 7.2 点未満
レベル3	3.6 点以上 ~ 5.4 点未満
レベル2	1.8 点以上 ~ 3.6 点未満
レベル1	1.8 点未満

設定する衝突ポイントを①~③とする場合

【レイティング表5】（衝突被害軽減制動制御装置 [交差点] 性能試験）

評価結果	総得点 (E)
<u>レベル5</u>	<u>6.56 点以上</u>
<u>レベル4</u>	<u>4.92 点以上 ~ 6.56 点未満</u>
<u>レベル3</u>	<u>3.28 点以上 ~ 4.92 点未満</u>
<u>レベル2</u>	<u>1.64 点以上 ~ 3.28 点未満</u>
<u>レベル1</u>	<u>1.64 点未満</u>

設定する衝突ポイントを①~②とする場合

【レイティング表5】（衝突被害軽減制動制御装置 [交差点] 性能試験）

評価結果	総得点 (E)
<u>レベル5</u>	<u>6.24 点以上</u>
<u>レベル4</u>	<u>4.68 点以上 ~ 6.24 点未満</u>
<u>レベル3</u>	<u>3.12 点以上 ~ 4.68 点未満</u>

レベル2	1.56点以上 ~ 3.12点未満
レベル1	1.56点未満

【[レイティング表6](#)】（ペダル踏み間違い時加速抑制装置性能試験）

評価結果	総得点 (E)
レベル5	1.6点以上
レベル4	1.2点以上 ~ 1.6点未満
レベル3	0.8点以上 ~ 1.2点未満
レベル2	0.4点以上 ~ 0.8点未満
レベル1	0.4点未満

【[レイティング表7](#)】（車線逸脱抑制装置等性能試験）

評価結果	総得点 (G)
レベル5	12.8点以上
レベル4	9.6点以上 ~ 12.8点未満
レベル3	6.4点以上 ~ 9.6点未満
レベル2	3.2点以上 ~ 6.4点未満
レベル1	3.2点未満

[設定する衝突ポイントを①～③とする場合](#)

【[レイティング表8](#)】（予防安全性能評価）

評価結果	予防安全性能総合得点
Aランク	78.56点以上
Bランク	57.04点以上 ~ 78.56点未満
Cランク	37.76点以上 ~ 57.04点未満
Dランク	18.80点以上 ~ 37.76点未満
Eランク	18.80点未満

[設定する衝突ポイントを①～②とする場合](#)

【[レイティング表8](#)】（予防安全性能評価）

評価結果	予防安全性能総合得点
Aランク	78.24点以上
Bランク	56.80点以上 ~ 78.24点未満
Cランク	37.60点以上 ~ 56.80点未満
Dランク	18.72点以上 ~ 37.60点未満
Eランク	18.72点未満

附 則（令和3年3月31日 自対機アセス第64号）

1. この規程は、令和3年3月31日から施行する。
2. 自動車等アセスメント情報提供事業における予防安全性能評価方法（令和2年5月26日

自対機アセス第5号の2)は廃止する。

附 則(令和4年4月1日 自対機アセス第3号)
この規程は、令和4年4月1日から施行する。

附 則(令和5年4月25日 自対機アセス第9号)
この規程は、令和5年4月25日から施行する。

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