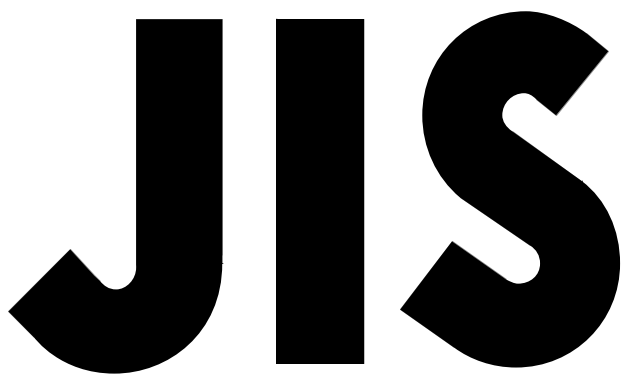




高度道路交通システムー全車速域
アダプティブ・クルーズコントロール
(FSRA) システムー
性能要求事項及び試験手順

JIS D 0807 : 2011

(ISO 22179 : 2009)

(JSAE/JSA)

平成 23 年 3 月 22 日 制定

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

日本工業標準調査会標準部会 自動車技術専門委員会 構成表

	氏名	所属
(委員長)	榎 徹 雄	東京都市大学
(委員)	井 出 廣 久	社団法人全日本トラック協会
	井 上 貴 由	トヨタ自動車株式会社
	立 山 徳 子	社団法人日本消費生活アドバイザー・コンサルタント 協会
	白 石 修 士	株式会社本田技術研究所
	川 嶋 弘 尚	慶應義塾大学
	木 村 公 紀	社団法人日本自動車連盟
	和 辻 健 二	国土交通省
	檜 村 剛	曙ブレーキ工業株式会社
	関 口 久 男	社団法人日本自動車整備振興会連合会
	荒 井 宏 昭	社団法人日本自動車部品工業会
	別 所 芳 行	日産自動車株式会社
	藤 井 健	財団法人日本自動車研究所
	古 谷 博 秀	独立行政法人産業技術総合研究所
	和 田 政 信	日本自動車輸入組合

主 務 大 臣：経済産業大臣 制定：平成 23.3.22

官 報 公 示：平成 23.3.22

原 案 作 成 者：社団法人自動車技術会

(〒102-0076 東京都千代田区五番町 10-2 五番町センタービル TEL 03-3262-8211)

財団法人日本規格協会

(〒107-8440 東京都港区赤坂 4-1-24 TEL 03-5770-1571)

審 議 部 会：日本工業標準調査会 標準部会 (部会長 二瓶 好正)

審議専門委員会：自動車技術専門委員会 (委員長 榎 徹雄)

この規格についての意見又は質問は、上記原案作成者又は経済産業省産業技術環境局 基準認証ユニット産業基盤標準化推進室 (〒100-8901 東京都千代田区霞が関 1-3-1) にご連絡ください。

なお、日本工業規格は、工業標準化法第 15 条の規定によって、少なくとも 5 年を経過する日までに日本工業標準調査会の審議に付され、速やかに、確認、改正又は廃止されます。

目 次

	ページ
序文	1
1 適用範囲	2
2 引用規格	2
3 用語及び定義	2
4 記号及び単位	5
5 種類	5
6 要求事項	6
6.1 基本的制御方針	6
6.2 機能要件	6
6.3 基本的運転者インタフェース及び運転者による操作介入機能	9
6.4 作動上の限界	10
6.5 制動灯の点灯	12
6.6 故障時の動作	12
7 性能評価試験方法	13
7.1 環境条件	13
7.2 試験標的規定	13
7.3 自動停止能力試験	14
7.4 目標捕そく距離試験	15
7.5 目標車両識別試験	15
7.6 曲線道路対応能力試験	16
附属書 A (規定) 技術情報	19
附属書 B (参考) 参考文献	23
解 説	24

まえがき

この規格は、工業標準化法第 12 条第 1 項の規定に基づき、社団法人自動車技術会（JSAE）及び財団法人日本規格協会（JSA）から、工業標準原案を具して日本工業規格を制定すべきとの申出があり、日本工業標準調査会の審議を経て、経済産業大臣が制定した日本工業規格である。

この規格は、著作権法で保護対象となっている著作物である。

この規格の一部が、特許権、出願公開後の特許出願又は実用新案権に抵触する可能性があることに注意を喚起する。経済産業大臣及び日本工業標準調査会は、このような特許権、出願公開後の特許出願及び実用新案権に関わる確認について、責任はもたない。

高度道路交通システム—全車速域アダプティブ・クルーズコントロール（FSRA）システム— 性能要求事項及び試験手順

Intelligent transport systems—Full speed range adaptive cruise control
(FSRA) systems—Performance requirements and test procedures

序文

この規格は、2009年に第1版として発行された ISO 22179 を基に、技術的内容及び構成を変更することなく作成した日本工業規格である。

なお、この規格で点線の下線を施してある参考事項は、対応国際規格にはない事項である。

全車速域アダプティブ・クルーズコントロールシステム（以下、FSRA システムという。）の主な機能は、次の情報を使用して車両の走行速度を前方車両に適応するよう制御するものである（図 1 参照）。

- a) 前方車両までの車間距離
- b) 当該車両（FSRA システム装着車）の動き
- c) 運転者の指示。

これらの取得した情報を基に、制御装置（図 1 の FSRA システム制御方針）は作動装置に指令を送り、縦方向制御を行う。また、制御装置は運転者に状態表示を行う。

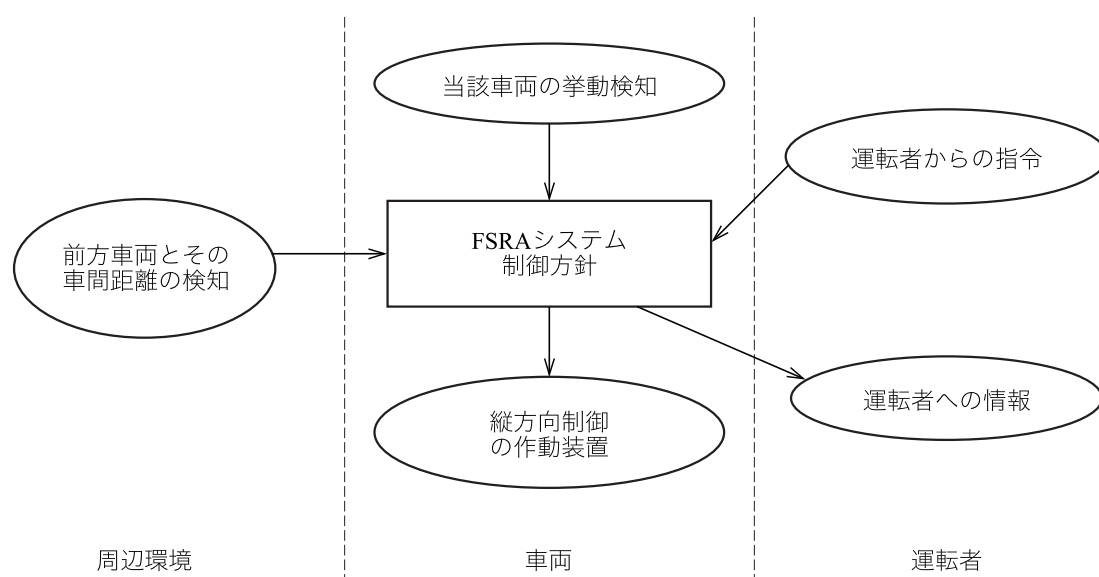


図 1—FSRA システムの機能要素