

高度道路交通システム – 前方車両衝突軽減システム – 操作,性能及び検証要求事項

JIS D 0808: 2015

(ISO 22839: 2013)

(JSAE/JSA)

平成 27年 10月 20日 制定

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

D 0808: 2015 (ISO 22839: 2013)

日本工業標準調査会標準第一部会 自動車技術専門委員会 構成表

	氏名				所属
(委員会長)	槇		徹	雄	東京都市大学
(委員)	飯	田	美	昭	一般社団法人日本自動車連盟
	大	石	裕	子	公益社団法人日本消費生活アドバイザー・コンサルタント・相談
					員協会
	大	朋	昭	裕	トヨタ自動車株式会社(一般社団法人日本自動車工業会)
	尾	崎	晴	男	東洋大学
	木	戸	彰	彦	一般財団法人日本自動車研究所
	島		雅	之	国土交通省自動車局
	関	П	清	則	一般社団法人日本自動車部品工業会
	寺	谷	達	夫	名古屋大学(公益社団法人自動車技術会)
	永	嶋		功	公益社団法人全日本トラック協会
	成	澤	和	幸	独立行政法人交通安全環境研究所
	播	磨	英	$\vec{-}$	日本自動車輸入組合

主 務 大 臣:経済産業大臣 制定:平成 27.10.20

官 報 公 示:平成27.10.20

原 案 作 成 者:公益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)

一般財団法人日本規格協会

(〒108-0073 東京都港区三田 3-13-12 三田 MT ビル TEL 03-4231-8530)

審 議 部 会:日本工業標準調査会 標準第一部会(部会長 酒井 信介)

審議専門委員会:自動車技術専門委員会(委員会長 槇 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 国際標準課(〒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

	ぺー シ
序》	ፘ ·······
1	適用範囲
2	引用規格
3	用語及び定義・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
4	記号及び略語・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
5	分類····································
5.1	カーブ曲率半径特性によるシステム分類・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
5.2	制御機能による分類
6	仕様及び要求事項・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
6.1	最小性能要件 ······
6.2	作動モデルー状態遷移図
6.3	性能要件
7	確認方法
7.1	試験目標物の仕様
7.2	環境条件
7.3	検知範囲の試験方法
7.4	システム性能についての試験方法
7.5	目標識別能力についての試験方法·······2
附属	禹書 A (参考)基礎的考察
解	説

D 0808: 2015 (ISO 22839: 2013)

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、公益社団法人自動車技術会(JSAE)及び一般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。

JIS

D 0808: 2015

(ISO 22839 : 2013)

高度道路交通システムー 前方車両衝突軽減システムー 操作,性能及び検証要求事項

Intelligent transport systems—
Forward vehicle collision mitigation systems—
Operation, performance, and verification requirements

序文

この規格は,2013年に第1版として発行された**ISO 22839**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。

前方車両衝突軽減システム(FVCMS)は、回避が不可能な前方車両との衝突の被害を軽減させ、前方車両との衝突の可能性を低下させることができる。FVCMS は、前方車両までの距離、前方車両の挙動、当該車両の挙動、運転者の操作及び運転者の行動についての情報を基に衝突の可能性を判断する。図 1 に FVCMS の機能要素を示す。FVCMS は前方の車両を検知し、被検知車両との衝突の可能性を推定し、衝突の可能性が高いと判断した場合には運転者に警報する。さらに、衝突が避けられないと判断した場合、当該車両のブレーキを作動させて衝突の被害を軽減する。

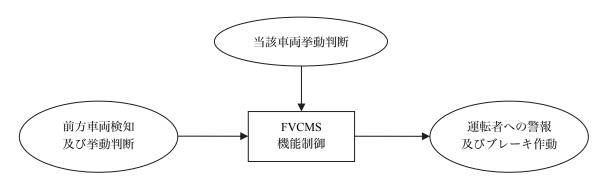


図 1-前方車両衝突軽減システム(FVCMS)の機能要素

1 適用範囲

この規格は、FVCMS に関する、作動概念、最小機能、システム要件、システムインタフェース、試験方法及び性能要件について規定する。規格の運用については、可能である限りシステム設計者に委ねられる。

FVCMS は、衝突警報の後でブレーキを自動的に作動させることによって、衝突エネルギーを低下させ、 車両損害の程度、人身傷害の程度、又は死亡事故の可能性を低下させる。乗員に対する衝撃エネルギーを