

ホンダ
ヴェゼル
HYBRID Z・Honda SENSING

試験車型式	DAA-RU3
車台番号	RU3-1200024
試験NO.	NASVA2015-10207-071
試験時重量	1510.0kg
センサー方式	ミリ波レーダー・単眼カメラ
タイヤサイズ	215/55R17 94V

AEBS試験開始車速	CCRs:10km/h	CCRm:35km/h
FCWS試験開始車速	CCRs:10km/h	CCRm:35km/h
AEBS試験終了車速	CCRs:50km/h	CCRm:60km/h
FCWS試験終了車速	CCRs:60km/h	CCRm:60km/h
FCWS機能の有無	有	

試験シナリオ	車速条件	AEBS試験	FCWS試験
CCRs	10 km/h	1.00	1.00
	15 km/h	1.00	1.00
	20 km/h	1.00	1.00
	25 km/h	1.00	1.00
	30 km/h	1.00	1.00
	35 km/h	2.00	2.00
	40 km/h	2.00	2.00
	45 km/h	1.50	1.50
	50 km/h	1.00	1.00
	55 km/h		0.50
	60 km/h		0.39
CCRm	35 km/h	0.50	0.50
	40 km/h	0.50	0.50
	45 km/h	1.00	1.00
	50 km/h	1.00	1.00
	55 km/h	0.50	0.50
	60 km/h	0.50	0.50
		31.9	

(1) CCRsシナリオのAEBS試験 (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度差	衝突時 相対速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率 中央値	配点	評価点
10 km/h	1回目	○	10.3	0.0	10.3	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	10.3	0.0	10.3	1.00			
	3回目								
15 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
20 km/h	1回目	○	20.4	0.0	20.4	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	20.4	0.0	20.4	1.00			
	3回目								
25 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
30 km/h	1回目	○	30.4	0.0	30.4	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	30.4	0.0	30.4	1.00			
	3回目								
35 km/h	1回目	P					1.00	2.0	2.00
	2回目								
	3回目								
40 km/h	1回目	○	40.5	0.0	40.5	1.00	1.00	2.0	2.00
	2回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00			
	3回目								
45 km/h	1回目	P					1.00	1.5	1.50
	2回目								
	3回目								
50 km/h	1回目	○	50.4	0.0	50.4	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	50.3	0.0	50.3	1.00			
	3回目								
									11.50

(*) ○ : 衝突回避、 P : パス (回避扱い)、 △ : 速度軽減、 × : 不作為、 - : 未実施

(2) CCRsシナリオのFCWS試験 (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度差	衝突時 相対速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率 中央値	配点	評価点
10 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
15 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
20 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
25 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
30 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
35 km/h	1回目	P					1.00	2.0	2.00
	2回目								
	3回目								
40 km/h	1回目	P					1.00	2.0	2.00
	2回目								
	3回目								
45 km/h	1回目	P					1.00	1.5	1.50
	2回目								
	3回目								
50 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
55 km/h	1回目	○	55.5	0.0	55.5	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	55.7	0.0	55.7	1.00			
	3回目								
60 km/h	1回目	○	60.9	0.0	60.9	1.00	0.77	0.5	0.39
	2回目	△	60.5	13.7	46.8	0.77			
	3回目	△	60.4	16.8	43.6	0.72			
									12.39

(*) ○ : 衝突回避、 P : パス (回避扱い)、 △ : 速度軽減、 × : 不作為、 - : 未実施

(3) 試験時日光条件により試験を回避した車速条件と理由

- ・ 車速条件 _____ km/h
- ・ 試験時照度2000Lux以下
- ・ 基準走行路付近の強い影
- ・ 直射日光 正面 / 背面

(4) CCRmシナリオのAEBS試 (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度差	衝突時 相対速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率 中央値	配点	評価点
35 km/h	1回目	○	14.8	0.0	14.8	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	15.1	0.0	15.1	1.00			
	3回目								
40 km/h	1回目	P					1.00	0.5	0.50
	2回目								
	3回目								
45 km/h	1回目	○	25.5	0.0	25.5	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	25.3	0.0	25.3	1.00			
	3回目								
50 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
55 km/h	1回目	○	35.3	0.0	35.3	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	35.2	0.0	35.2	1.00			
	3回目								
60 km/h	1回目	○	40.2	0.0	40.2	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00			
	3回目								
(*) ○ : 衝突回避、 P : パス (回避扱い)、 △ : 速度軽減、 × : 不作動、 - : 未実施									4.00

(5) CCRmシナリオのFCWS試 (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度差	衝突時 相対速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率 中央値	配点	評価点
35 km/h	1回目	P					1.00	0.5	0.50
	2回目								
	3回目								
40 km/h	1回目	P					1.00	0.5	0.50
	2回目								
	3回目								
45 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
50 km/h	1回目	P					1.00	1.0	1.00
	2回目								
	3回目								
55 km/h	1回目	P					1.00	0.5	0.50
	2回目								
	3回目								
60 km/h	1回目	P					1.00	0.5	0.50
	2回目								
	3回目								
(*) ○ : 衝突回避、 P : パス (回避扱い)、 △ : 速度軽減、 × : 不作動、 - : 未実施									4.00

(6) 試験時陽光条件により試験を回避した車速条件と理由

- ・ 車速条件 _____ km/h
- ・ 試験時照度2000Lux以下
- ・ 基準走行路付近の強い影
- ・ 直射日光 正面 / 背面

ホンダ
ヴェゼル
HYBRID Z・Honda SENSING

試験車型式	DAA-RU3
車台番号	RU3-1235196
試験NO.	NASVA2016-13207-020
試験時重量	1508.0kg
センサー方式	ミリ波レーダー・単眼カメラ
タイヤサイズ	215/55R17 94V

AEBS試験開始車速	CPN:15km/h	-
FCWS試験開始車速	CPN:15km/h	-
AEBS試験終了車速	CPN:60km/h	-
FCWS試験終了車速	CPN:60km/h	-
FCWS機能の有無	有	
部分評価試験における代表車速	CPN:35km/h	-

AEBS試験

追加条件	CPN結果	補正係数	CPN得点	CPNO結果	補正係数	CPNO得点	評価得点
ラップ率	0.13	0.86	0.10	0.00	0.00	0.00	0.10
歩行速度	0.14	0.90		0.00	0.00		
ターゲット	0.14	0.90		0.00	0.00		
補正無しの場合	0.15			0.00			

FCWS試験

追加条件	CPN結果	補正係数	CPN得点	CPNO結果	補正係数	CPNO得点	評価得点
ラップ率	0.13	0.86	0.10	0.00	0.00	0.00	0.10
歩行速度	0.14	0.90		0.00	0.00		
ターゲット	0.14	0.90		0.00	0.00		
補正無しの場合	0.15			0.00			

合計得点	0.2
------	------------

(1) 基準評価試験：CPNシナリオのAEBS試験

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	(a)	(b)	(c)=(a)-(b)	(d)=(c)/(a)	速度低減率中央値
			初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	
10 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
15 km/h	1回目	×	15.3	15.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	15.2	15.2	0.0	0.00	
	3回目						
20 km/h	1回目	×	20.3	20.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	20.3	20.3	0.0	0.00	
	3回目						
25 km/h	1回目	×	25.3	25.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	25.2	25.2	0.0	0.00	
	3回目						
30 km/h	1回目	×	30.3	30.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	30.2	30.2	0.0	0.00	
	3回目						
35 km/h	1回目	△	35.3	31.7	3.6	0.10	0.10
	2回目	△	35.2	26.4	8.8	0.25	
	3回目	△	35.3	32.0	3.3	0.09	
40 km/h	1回目	×	40.4	40.4	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.4	40.4	0.0	0.00	
	3回目						
45 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
50 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
55 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
60 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不動作、 -：未実施

(2) 基準評価試験：CPNシナリオのFCWS試験

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	(a)	(b)	(c)=(a)-(b)	(d)=(c)/(a)	速度低減率中央値
			初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	
10 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
15 km/h	1回目	×	15.3	15.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	15.2	15.2	0.0	0.00	
	3回目						
20 km/h	1回目	×	20.3	20.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	20.3	20.3	0.0	0.00	
	3回目						
25 km/h	1回目	×	25.3	25.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	25.2	25.2	0.0	0.00	
	3回目						
30 km/h	1回目	×	30.3	30.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	30.2	30.2	0.0	0.00	
	3回目						
35 km/h	1回目	△	35.3	31.7	3.6	0.10	0.10
	2回目	△	35.2	26.4	8.8	0.25	
	3回目	△	35.3	32.0	3.3	0.09	
40 km/h	1回目	×	40.4	40.4	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.4	40.4	0.0	0.00	
	3回目						
45 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
50 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
55 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
60 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不動作、 -：未実施

(3) 基準評価試験：CPNOシナリオのAEBS試験

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	(a)	(b)	(c)=(a)-(b)	(d)=(c)/(a)	速度低減率中央値
			初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	
25 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
30 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
35 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
40 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
45 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

(4) 基準評価試験：CPNOシナリオのFCWS試験

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	(a)	(b)	(c)=(a)-(b)	(d)=(c)/(a)	速度低減率中央値
			初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	
25 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
30 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
35 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
40 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						
45 km/h	1回目	-					0.00
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

(5) 部分評価試験：CPNシナリオのAEBS試験

○ラップ率 25% (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	
	3回目						

○ラップ率 75% (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	△	35.3	30.6	4.7	0.13	0.13
	2回目	△	35.2	29.8	5.4	0.15	
	3回目	△	35.3	35.0	0.3	0.01	

○歩行速度 8km/h (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.2	35.2	0.0	0.00	
	3回目						

○子供ダミー (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

(6) 部分評価試験：CPNシナリオのFCWS試験

○ラップ率 25% (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	
	3回目						

○ラップ率 75% (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	△	35.3	30.6	4.7	0.13	0.13
	2回目	△	35.2	29.8	5.4	0.15	
	3回目	△	35.3	35.0	0.3	0.01	

○歩行速度 8km/h (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.2	35.2	0.0	0.00	
	3回目						

○子供ダミー (a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
35 km/h	1回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	35.3	35.3	0.0	0.00	
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

(7) 部分評価試験：CPNOシナリオのAEBS試験

○子供ダメー

(a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
	1回目	-					
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 Δ：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

(8) 部分評価試験：CPNOシナリオのFCWS試験

○子供ダメー

(a) (b) (c)=(a)-(b) (d)=(c)/(a)

車速条件	試験回数	回避可否 ^(*)	初期速度	衝突速度	速度低減量	速度低減率	速度低減率中央値
	1回目	-					
	2回目						
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 Δ：速度軽減、 ×：不作動、 -：未実施

ホンダ
ヴェゼル
HYBRID Z・Honda SENSING

試験車型式	DAA-RU3
車台番号	RU3-1200024
試験NO.	NASVA2015-11207-030
試験時重量	1386.0kg
タイヤサイズ	215/55R17 94V
試験車速	60km/h
警報提示方法	視覚方式・触覚方式
逸脱方向の区別	区別なし

試験速度	評価点
60km/h	0.0

※なお、1つのみの警報方法にあつては、逸脱方向が明確に分かるものは上の評価点を与えるものとし、それ以外の場合は当分の間、評価点の二分の一（60km/h:4.0点、70km/h:2.0点）を評価点とする。

LDWS試験結果

(1) 左逸脱試験

試験回数	走行速度 (km/h)		レーンマーカ 接近速度 (m/s)	ヨーレート (deg/s)	警報提示開始位置 (m)	試験成績
	最大	最小				
1回目	60.5	60.3	0.48	0.65	- 0.15	適 合
2回目	61.3	61.0	0.36	0.85	- 0.17	適 合
3回目	61.7	61.4	0.47	0.43	- 0.16	適 合
4回目	61.0	60.8	0.42	0.57	- 0.14	適 合
5回目	62.3	62.1	0.39	0.66	- 0.19	適 合

(2) 右逸脱試験

試験回数	走行速度 (km/h)		レーンマーカ 接近速度 (m/s)	ヨーレート (deg/s)	警報提示開始位置 (m)	試験成績
	最大	最小				
1回目	61.8	61.5	0.45	0.60	- 0.04	適 合
2回目	61.3	61.0	0.48	0.75	- 0.07	適 合
3回目	61.3	61.0	0.35	0.55	- 0.05	適 合
4回目	61.3	61.1	0.53	0.87	無	不 適 合
5回目	60.8	60.5	0.49	0.72	無	不 適 合

(3) 結果

左逸脱 適合回数	右逸脱 適合回数	判 定
5	3	不 適 合

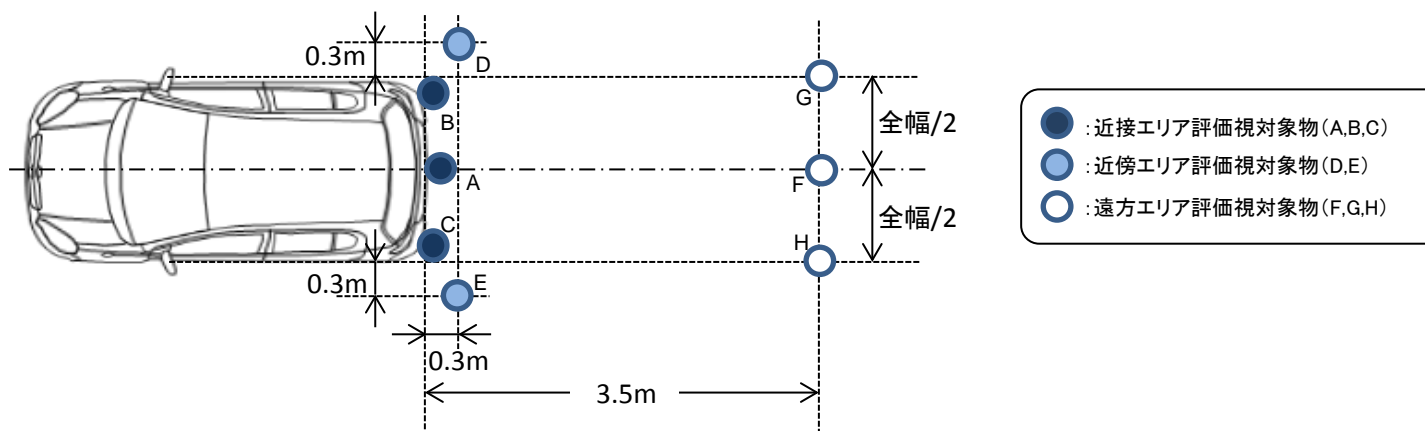
ホンダ
ヴェゼル
HYBRID Z・Honda SENSING

試験車型式	DAA-RU3
車台番号	RU3-1200024
試験時重量	1309kg
タイヤサイズ	215/55R17 94V
カメラ個数	1
カメラ位置	後ナンバープレート上左側
情報表示方法	カーナビゲーションモニタ

試験	視対象物位置	評価点
近接視界	A	1.0
	B	1.0
	C	1.0
近傍視界	D	1.0
	E	1.0
遠方視界	F,G,H	1.0
		6.0

後方視界情報提供装置試験結果

試験	視対象物位置	情報表示方法	表示エリア	表示大きさ
近接視界	A	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	
	B	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	
	C	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	
近傍視界	D	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	
	E	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	
遠方視界	F	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	○
	G	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	○
	H	センターコンソール、NAVI画面、ノーマルビュー	○	○



近接視界



近傍視界



遠方視界

