

ホンダ
 オデッセイ
 HYBRID ABSOLUTE・Honda
 SENSING EXパッケージ

試験車型式	DAA-RC4
車台番号	RC4-1002361
試験NO.	NASVA 2015-10207-081
試験時重量	2102.0kg
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		0.42
60 km/h		0.21	
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
		31.6	

(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	○	10.5	0.0	10.5	1.00	1.00	1.0	1.00
	2回目	○	10.4	0.0	10.4	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	△	40.4	25.1	15.3	0.38	1.00	2.0	2.00
	2回目	○	40.4	0.0	40.4	1.00			
	3回目	○	40.5	0.0	40.5	1.00			
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、 × : 不動作、 - : 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	△	55.4	16.6	38.8	0.70	0.83	0.5	0.42
	2回目	△	55.5	9.5	46.0	0.83			
	3回目	○	55.4	0.0	55.4	1.00			
60 km/h	1回目	△	60.4	45.4	15.0	0.25	0.41	0.5	0.21
	2回目	△	60.4	13.2	47.2	0.78			
	3回目	△	60.4	35.8	24.6	0.41			
									12.12

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

(3) 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

(4) CCRm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
35 km/h	1回目	○	14.9	0.0	14.9	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	15.7	0.0	15.7	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	○	25.5	0.0	25.5	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	○	35.0	0.0	35.0	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	35.6	0.0	35.6	1.00			
	3回目								
60 km/h	1回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00	1.00	0.5	0.50
	2回目	○	40.6	0.0	40.6	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
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
オデッセイ
HYBRID ABSOLUTE EX Honda
SENSING

試験車型式	6AA-RC4
車台番号	RC4-1156982
試験NO.	NASVA 2018-13207-010
試験時重量	2097.0kg
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	CPNO:-km/h
FCWS 試験開始車速	CPN:15km/h	CPNO:-km/h
AEBS 試験終了車速	CPN:60km/h	CPNO:-km/h
FCWS 試験終了車速	CPN:60km/h	CPNO:-km/h
FCWS機能の有無	有	
部分評価試験に おける代表車速	CPN:40km/h	CPNO:-km/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	5.22	0.88	4.23	0.00	0.00	0.00	4.23
歩行速度	5.36	0.90		0.00	0.00		
ターゲット	5.36	0.90		0.00	0.00		
補正無しの場合	5.95		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	5.22	0.88	4.23	0.00	0.00	0.00	4.23
歩行速度	5.36	0.90		0.00	0.00		
ターゲット	5.36	0.90		0.00	0.00		
補正無しの場合	5.95		0.00				

合計得点	8.5
------	-----

(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	×	15.2	15.2	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	15.3	15.3	0.0	0.00	
	3回目						
20 km/h	1回目	×	20.2	20.2	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	20.2	20.2	0.0	0.00	
	3回目						
25 km/h	1回目	×	25.3	25.3	0.0	0.00	1.00
	2回目	○	25.3	0.0	25.3	1.00	
	3回目	○	25.3	0.0	25.3	1.00	
30 km/h	1回目	P					1.00
	2回目						
	3回目						
35 km/h	1回目	○	35.3	0.0	35.3	1.00	1.00
	2回目	○	35.3	0.0	35.3	1.00	
	3回目						
40 km/h	1回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00	1.00
	2回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00	
	3回目						
45 km/h	1回目	○	45.3	0.0	45.3	1.00	0.43
	2回目	△	45.3	25.9	19.4	0.43	
	3回目	×	45.3	45.3	0.0	0.00	
50 km/h	1回目	×	50.3	50.3	0.0	0.00	0.52
	2回目	○	50.3	0.0	50.3	1.00	
	3回目	△	50.3	24.0	26.3	0.52	
55 km/h	1回目	△	55.3	34.4	20.9	0.38	0.00
	2回目	×	55.3	55.3	0.0	0.00	
	3回目	×	55.3	55.3	0.0	0.00	
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	×	15.2	15.2	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	15.3	15.3	0.0	0.00	
	3回目						
20 km/h	1回目	×	20.2	20.2	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	20.2	20.2	0.0	0.00	
	3回目						
25 km/h	1回目	×	25.3	25.3	0.0	0.00	1.00
	2回目	○	25.3	0.0	25.3	1.00	
	3回目	○	25.3	0.0	25.3	1.00	
30 km/h	1回目	P					1.00
	2回目						
	3回目						
35 km/h	1回目	○	35.3	0.0	35.3	1.00	1.00
	2回目	○	35.3	0.0	35.3	1.00	
	3回目						
40 km/h	1回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00	1.00
	2回目	○	40.3	0.0	40.3	1.00	
	3回目						
45 km/h	1回目	○	45.3	0.0	45.3	1.00	0.43
	2回目	△	45.3	25.9	19.4	0.43	
	3回目	×	45.3	45.3	0.0	0.00	
50 km/h	1回目	×	50.3	50.3	0.0	0.00	0.52
	2回目	○	50.3	0.0	50.3	1.00	
	3回目	△	50.3	24.0	26.3	0.52	
55 km/h	1回目	△	55.3	34.4	20.9	0.38	0.00
	2回目	×	55.3	55.3	0.0	0.00	
	3回目	×	55.3	55.3	0.0	0.00	
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
40 km/h	1回目	△	40.3	24.4	15.9	0.39	0.39
	2回目	△	40.3	36.7	3.6	0.09	
	3回目	△	40.3	24.4	15.9	0.39	

○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
40 km/h	1回目	P					1.00
	2回目						
	3回目						

○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
40 km/h	1回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.3	40.3	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
40 km/h	1回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	
	3回目						

(*) ○：衝突回避、 P：パス（回避扱い）、 △：速度軽減、 ×：不動作、 -：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
40 km/h	1回目	△	40.3	24.4	15.9	0.39	0.39
	2回目	△	40.3	36.7	3.6	0.09	
	3回目	△	40.3	24.4	15.9	0.39	

○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
40 km/h	1回目	P					1.00
	2回目						
	3回目						

○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
40 km/h	1回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.3	40.3	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
40 km/h	1回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	0.00
	2回目	×	40.3	40.3	0.0	0.00	
	3回目						

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

(7) 部分評価試験：CPNOシナリオのAEBS試験

○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
40 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

(8) 部分評価試験：CPNOシナリオのFCWS試験

○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
40 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

ホンダ
オデッセイ
HYBRID ABSOLUTE EX Honda SENSING

試験車型式	6AA-RC4
車台番号	RC4-1156982
試験NO.	NASVA 2018-14207-010
試験時重量	1996.0kg
タイヤサイズ	215/55R17 94V
装置機能	LDP機能・LDWS
手動復帰型装置の有無	無
試験車速	60km/h・70km/h
警報提示方法(LDWS)	視覚方式・触覚方式
逸脱方向の区別	区別あり(触覚方式)

試験条件		装置機能		評価点			合計
		LDP機能/LKA機能	LDWS	LDP機能/LKA機能	LDWS	小計	
基本試験	BL60	0.5m以下	判定なし	4.00	評価なし	4.00	16.0
	BL70	0.5m以下	判定なし	4.00	評価なし	4.00	
	BR60	0.5m以下	判定なし	4.00	評価なし	4.00	
	BR70	0.5m以下	判定なし	4.00	評価なし	4.00	
手動復帰型装置試験	EL70	機能なし		評価なし		評価なし	
	ER70	機能なし		評価なし		評価なし	

装置機能の結果	LDP機能/LKA機能	機能なし	当該機能がない装置の場合
		0.5m以下	逸脱量の評価値が0.5m以下であった場合
		0.5m超1.0m以下	逸脱量の評価値が0.5mを超えかつ1.0m以下であった場合
		1.0m超	逸脱量の評価値が1.0mを超えた場合
		試験なし	基本試験の結果が「0.5m以下」であったため手動復帰型装置試験を行わなかった場合(手動復帰型装置試験のみ)
	LDWS	機能なし	当該機能がない装置の場合
適合		LDWS適合判定が「適合」であった場合	
不適合		LDWS適合判定が「不適合」であった場合	
判定なし		基本試験のLDP機能/LKA機能の結果が「0.5m以下」であったためLDWS機能の判定を行わなかった場合	
評価点の結果表示	LDP機能/LKA機能	0.00~4.00	評価点
		評価なし	基本試験のLDP機能/LKA機能の結果が「0.5m以下」であったため評価を行わなかった場合(手動復帰型装置試験のみ)
	LDWS	0.00~4.00	評価点
		評価なし	基本試験のLDP機能/LKA機能の結果が「0.5m以下」であったため評価を行わなかった場合

※なお、LDWSにおいて、1つのみの(触覚又は聴覚によるものに限る。)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、それ以外の場合は二分の一を評価点とする。

車線逸脱抑制装置等性能試験結果

装置機能： 車線逸脱抑制装置、LDWS

条件識別： 基本試験 (60km/h)

試験回数		左逸脱			右逸脱		
		1	2	3	1	2	3
ペダルストローク (%)	最大	19	19		20	20	
	最小	17	17		18	19	
走行速度 (km/h)	最大	61.0	61.3		61.3	61.4	
	最小	60.6	60.9		61.0	61.0	
最大ヨーレート (deg/s)		0.86	0.72		0.76	0.62	
操舵終了タイミング (sec)		2.60	2.43		2.51	2.62	
操舵終了位置 (m)		-0.51	-0.56		-0.66	-0.68	
逸脱速度 (m/s)	操舵終了時	0.24	0.20		0.17	0.20	
	操舵終了直後	0.25	0.19		0.18	0.19	
	最大	0.26	0.21		0.22	0.20	
操舵角速度 (deg/s)	操舵終了時まで	7.7	13.4		8.5	12.2	
	操舵終了位置+0.10mまで	3.6	2.7		3.1	1.4	
最大逸脱量 (m)		-0.12	-0.16		-0.09	-0.17	
警報提示位置 (m)		-	-		-	-	
逸脱量の評価値 (m)			-0.12			-0.09	
LDWS適合判定 (適合/不適合)			-			-	

【備考】

装置機能： 車線逸脱抑制装置、LDWS

条件識別： 基本試験 (70km/h)

試験回数		左逸脱			右逸脱		
		1	2	3	1	2	3
ペダルストローク (%)	最大	20	20		21	21	
	最小	18	18		18	18	
走行速度 (km/h)	最大	70.6	71.3		71.4	72.7	
	最小	70.0	70.4		70.8	72.4	
最大ヨーレート (deg/s)		0.83	0.94		0.84	0.83	
操舵終了タイミング (sec)		2.41	2.08		2.43	2.48	
操舵終了位置 (m)		-0.55	-0.66		-0.63	-0.68	
逸脱速度 (m/s)	操舵終了時	0.25	0.23		0.25	0.25	
	操舵終了直後	0.27	0.22		0.26	0.26	
	最大	0.28	0.24		0.28	0.27	
操舵角速度 (deg/s)	操舵終了時まで	8.5	11.5		11.4	11.5	
	操舵終了位置+0.10mまで	1.8	5.8		2.4	2.7	
最大逸脱量 (m)		-0.08	-0.13		-0.16	-0.19	
警報提示位置 (m)		-	-		-	-	
逸脱量の評価値 (m)			-0.08			-0.16	
LDWS適合判定 (適合/不適合)			-			-	

【備考】

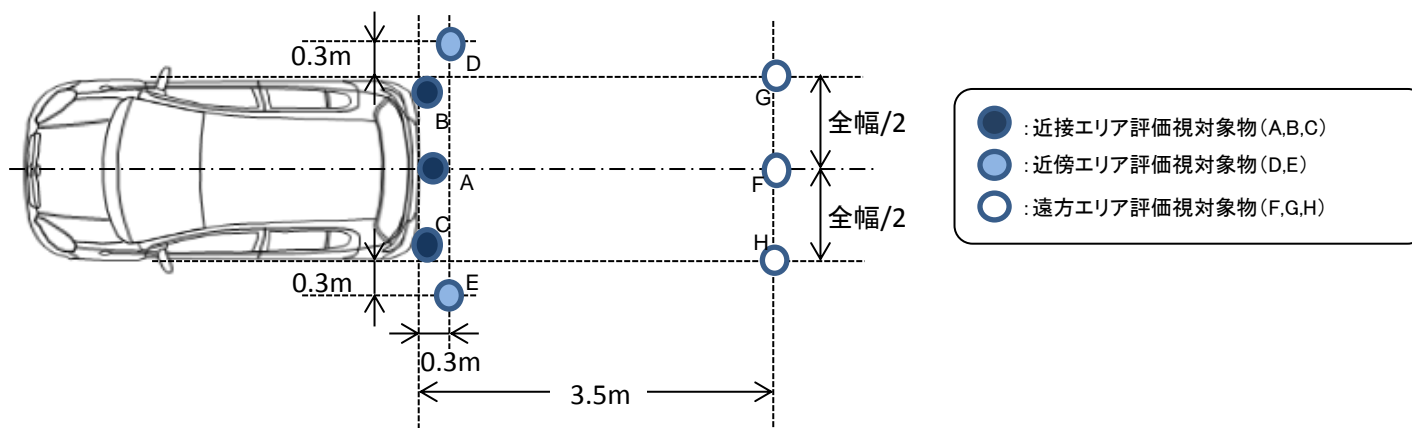
ホンダ
オデッセイ
HYBRID ABSOLUTE・Honda
SENSING EXパッケージ

試験車型式	DAA-RC4
車台番号	RC4-1002361
試験時重量	1903kg
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、リヤノーマルビュー	○	
	B	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	
	C	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	
近傍視界	D	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	
	E	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	
遠方視界	F	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	○
	G	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	○
	H	センターコンソール、NAVI画面、リヤノーマルビュー	○	○



近接視界



近傍視界



遠方視界



ホンダ
 オデッセイ
 HYBRID ABSOLUTE EX Honda
 SENSING

試験車型式	6AA-RC4
車台番号	RC4-1156982
試験NO.	NASVA 2018-15207-010
試験時重量	2097.0kg
センサー方式:前方	ミリ波レーダー
センサー方式:後方	-
タイヤサイズ	215/55R17 94V

試験	試験走行開始位置	速度変化率	評価得点
前進 (Fon)	1.0m	0.1以上1.0未満	0.6
後進 (Ron)	-	-	-
			0.6

評価点		速度変化率		
		1.0以上	0.1以上1.0未満	0.1未満
試験走行 開始位置	1.0m	1.0	0.6	0.0
	0.9m	0.9	0.5	0.0
	0.8m	0.8	0.4	0.0

ペダル踏み間違い時加速抑制装置試験結果

試験走行開始位置 前進：	1.0m	後進：	-
--------------	------	-----	---

		最大横ずれ量 [m]	ブレーキオフ時位置 [m]	アクセルオン時速度 [km/h]	アクセル踏み込み時間 [s]	衝突速度 [km/h]	衝突速度の中央値	速度変化率	回避可否
Foff	1回目	0.01	1.01	0.00	0.18	9.7	9.8		
	2回目	0.01	1.00	0.00	0.18	9.8			
	3回目	0.01	1.00	0.00	0.18	9.8			
Fon	1回目	0.02	1.00	0.00	0.18	4.0	4.0	0.6	△
	2回目								
	3回目								
Roff	1回目								
	2回目								
	3回目								
Ron	1回目							-	-
	2回目								
	3回目								