

予防安全性試験

(JARI-ARV

拡張現実実験車)



- 実走行が可能なドライビングシミュレータに相当する実験車両
- AR(拡張現実)により危険場面等をリアルに再現
- ドライバ特性やヒューマンエラー分析の予防安全研究

※ ARV: Augmented Reality Vehicle



JARI模擬市街路での実走行実験が可能



大型液晶ディスプレイに表示される運転席前方風景

JARI-ARV (Augmented Reality Vehicle)



長所:
・走行条件設定の自由度
・ゼロリスク



長所:
・実走行時のデータ取得



JARI-ARV



- ・リアルな危険シナリオ再現
- ・実走行時の運転データ取得

ヒューマンエラーによる事故発生メカニズムを分析して、対策方法を検討

JARI-ARV活用の事例

- ◆ 事故発生メカニズム研究
危険場面再現による運転者特性の把握 (ヒューマンエラー分析)
- ◆ 予防安全システムの開発支援
運転支援機能(警報など)の有効性評価
- ◆ 安全運転教育
交通事故疑似体験による安全運転教育ツール

主なスペック

| 仕様項目 | | 詳細 | | 備考 |
|------|----------------|---------------------|--------------------|----|
| 実験車両 | タイプ | ステーションワゴン(2500cc) | | |
| 表示装置 | 搭載ディスプレイおよびカメラ | ディスプレイ | 42インチLCD×3 | |
| | | カメラ | HDカメラ×3 | |
| | | 映像フレームレート | 60fps | |
| | 視距離(アイポイントより) | 約1.1m | | |
| | 表示範囲 | 車両前方 約110° (水平方向) | | |
| 計測項目 | 車両挙動 | 速度 | 精度0.1km/h | |
| | | 加速度(前後/左右) | レンジ±1.7G, 分解能0.01G | |
| | | 方位 | 精度 0.1° | |
| | | 自車位置 | 精度 2cm | |
| | | ピッチ/ロール角 | <0.25MS | |
| | | 更新レート | 100Hz | |
| | 運転行動 | ハンドル(操舵)角 | | |
| | アクセル開度 | | | |
| | ブレーキ踏力 | | | |
| | その他 | 視線方向(アイマークレコーダ/ビデオ) | | |

WEBからのお問い合わせはこちら

〒305-0822 茨城県つくば市荻間2530

Tel: 029-856-1120 / Fax: 029-856-1124

E-mail: kenkyu@jari.or.jp