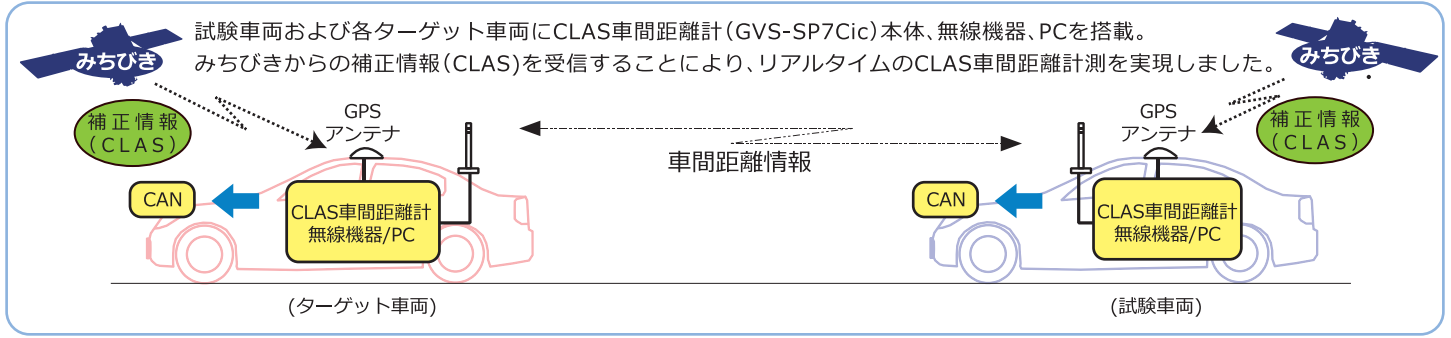


● CLAS車間距離計測 システム構成



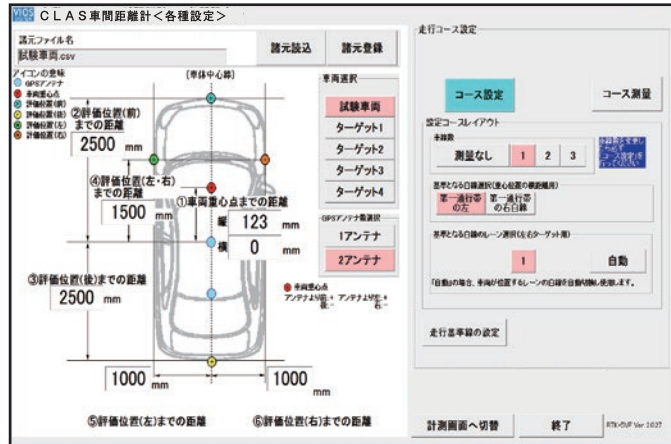
● 計測データ仕様

データ項目	精度
車間距離(ターゲット間 縦距離)	±0.025 m
TTC(衝突余裕時間)	±0.05 s
THW(車間時間)	±0.05 s
自車速度	±0.1 km/h
自車加速度	±0.05 m/s ²
自車進行方向	±0.1 °
ターゲット車両速度	±0.2 km/h
ターゲット車両進行方向	±0.1 °

データ項目	精度
相対速度	±0.1 km/h
ターゲット間 距離	±0.03 m
ターゲット間 横距離	±0.08 m
ターゲット間 相対角度	±1 °
アンテナ間 距離	±0.03 m
アンテナ間 縦距離	±0.03 m
アンテナ間 横距離	±0.08 m
アンテナ間 相対角度	±0.1 °

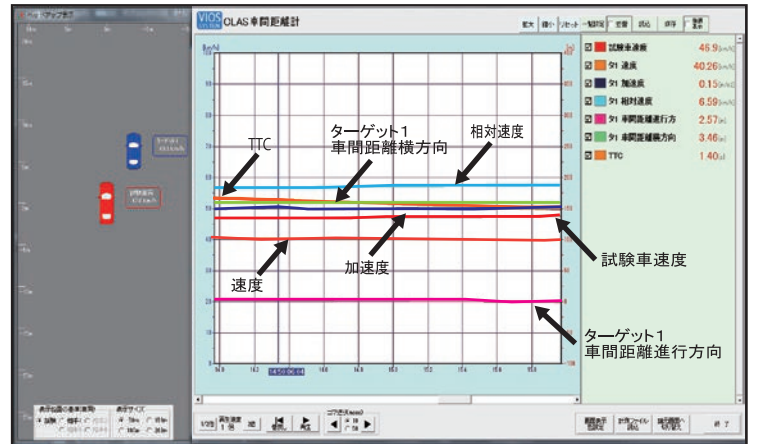
● ソフトウェア画面

<諸元入力画面>



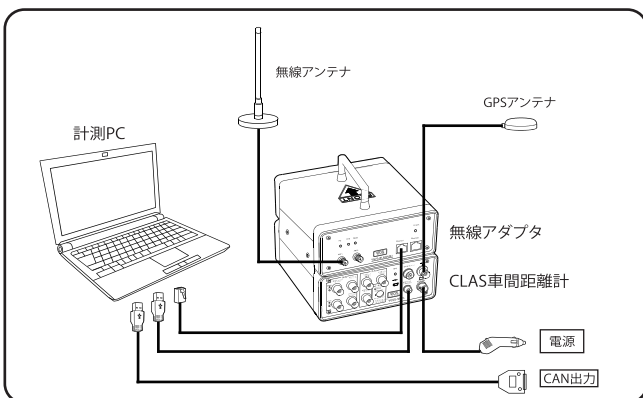
車両寸法の入力や各種設定を行います。

<グラフ画面>



計測結果値・グラフ・走行軌跡の表示と再生機能があります。

● 機器構成(1車両分)



● PC間通信用無線アダプタ



- 車両間で車間距離通信を行います。
- 車両間通信には無指向/指向性アンテナなど複数の無線アンテナが使用でき、最大で約1kmの通信が可能です。

ACC・LKAなどの評価に最適

車間距離・相対速度・相対座標・TTC・加速度等リアルタイムに計測・演算を行います。ACC(減速・加速・追従時の車間距離)の計測や割り込み・追い越し、R79のLKA試験など、さまざまな試験走行に適応します。