

IVISTA

中国商用车智能专项测评

编号: IVISTA-SM-ISI.LSS-RP-A0-2024

智能安全指数 车道偏离预警系统评价规程 (重型商用车)

Intelligent Safety Index

Lateral Support System Rating Protocol

(Heavy Goods Vehicle)

(2024 版)

中国汽车工程研究院股份有限公司 发布

目 次

1 范围.....	1
2 规范性引用文件.....	1
3 评分规则.....	1
3.1 概述.....	1
3.2 LDW 功能评价	1
4 评价方法.....	2

IVISTA 规程征求意见稿

车道偏离预警系统评价规程

1 范围

本文件规定了智能避险指数 车道偏离预警系统（重型商用车）的评价方法。

本文件适用于N₂、N₃类车辆。

2 规范性引用文件

下列文件中的内容通过文中的规范性引用而构成本文件必不可少的条款。其中，注日期的引用文件，仅该日期对应的版本适用于本文件；不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本文件。

GB/T 3730.2 道路车辆 质量 词汇和代码

GB/T 26773-2011 智能运输系统 车道偏离报警系统 性能要求与检测方法

GB/T 39263-2020 道路车辆先进驾驶辅助系统（ADAS）术语及定义

3 评分规则

3.1 概述

车道偏离预警系统试验，满分12分。LDW报警方式至少包含声音报警或震动报警（听觉或触觉），否则LDW不得分。总体评分表如表1所示。

表 1 车道偏离预警系统总体评分表

评价项目	试验场景	偏离方向	偏离速度 (m/s)	评价指标	分值	总分
车道偏离 预警功能	直道偏离报警 试验	左/右偏 离	0.2±0.05	在报警时刻偏移侧前轮外沿与地面接触点 越过车道边界内侧的实际距离不超过允许 的最大距离	6	12
			0.5±0.05			
	弯道偏离报警 试验	左/右转 弯向外偏 离	0.2±0.1	偏离后能及时报警	6	
			0.5±0.1			

3.2 LDW 功能评价

3.2.1 LDW 功能评价由直道偏离报警试验场景和弯道偏离报警试验场景组成。在报警时刻主车某前轮外沿与地面接触点允许越过车道边界外侧的最大距离为 0.3 m；

3.2.2 直道偏离报警试验场景总得分为四个工况得分之和,每个工况执行4次试验,四次试验均达到要求,且报警时刻主车某前轮外沿与地面接触点越过车道边界外侧的实际距离在一个0.3 m宽的固定区域内,则得1.5分,否则不得分;

3.2.3 弯道偏离报警试验场景总得分为四个工况得分之和,每个工况要求执行1次试验,若该次达到要求,则得1.5分,否则不得分。

4 评价方法

车道偏离预警系统评价分为优秀(G)、良好(A)、一般(M)和较差(P)共四个评价等级。以得分率进行评价等级的划分,如表1所示。

得分率=综合得分/车道偏离预警系统试验总分。其中,综合得分=直道偏离预警试验得分+弯道偏离预警试验得分,车道偏离预警系统试验总分为12分。

优秀(G): 得分率 $\geq 80\%$;

良好(A): $70\% \leq$ 得分率 $< 80\%$;

一般(M): $60\% \leq$ 得分率 $< 70\%$;

较差(P): 得分率 $< 60\%$ 。

表1 车道偏离预警系统评价

评价方法	得分率 $\geq 80\%$	$70\% \leq$ 得分率 $< 80\%$	$60\% \leq$ 得分率 $< 70\%$	得分率 $< 60\%$
评价等级	优秀(G)	良好(A)	一般(M)	较差(P)