

C-IASI

中国保险汽车安全指数规程

编号: CIASI-SM. VA. LSR-B0

第 4 部分：车辆辅助安全指数 车道辅助系统评价规程

Part 4: Vehicle Assistant Safety Index
Lane Support System Rating Protocol

(2020 版)

中国汽车工程研究院股份有限公司
中保研汽车技术研究院有限公司 发布

目 次

前言.....	III
1 范围.....	1
2 规范性引用文件.....	1
3 评价方法.....	1
3.1 概述.....	1
3.2 LDP 功能评价.....	2
3.3 LDW 功能评价.....	2

CIAS1

前 言

在保险行业保险车型风险研究的基础上，为进一步提升我国汽车产品的消费属性，满足消费者多样化的出行需求，引导汽车产品更好地服务于消费者并创造多元开放的汽车文化，在中国保险行业协会的指导下，中保研汽车技术研究院有限公司和中国汽车工程研究院股份有限公司，充分研究并借鉴国际先进经验，结合中国道路交通安全状况和汽车市场现状，经过多轮论证，形成了中国保险汽车安全指数（简称C-IASI）测试评价体系。

中国保险汽车安全指数（C-IASI）从消费者立场出发，秉承“服务社会，促进安全”的理念，坚持“零伤亡”愿景，从汽车保险视角，围绕交通事故中“车损”和“人伤”，开展耐撞性与维修经济性、车内乘员安全、车外行人安全和车辆辅助安全四项指数的测试和评价，最终评价结果以直观的等级：优秀（G）、良好（A）、一般（M）和较差（P）的形式对外发布，为车险保费厘定、汽车安全研发、消费者购车用车提供数据参考，积极助推车辆安全技术成果与汽车保险的融汇应用，有效促进中国汽车安全水平整体提高和商业车险健康持续发展，更加系统全面地为消费者、汽车行业及保险行业服务。

车道辅助系统规程为车辆辅助安全指数的一个规程，本规程以国内外标准为基础，主要从车道偏离抑制（LDP）和车道偏离报警（LDW）功能两方面进行考核。其中车道偏离抑制（LDP）功能考察场景为直道偏离抑制场景，车道偏离报警（LDW）功能考察为直道偏离报警可重复性场景和弯道偏离报警场景。

中国保险行业协会、中保研汽车技术研究院有限公司、中国汽车工程研究院股份有限公司三方保留对中国保险汽车安全指数（C-IASI）的全部权利。未经三方同时授权，除企业自行进行技术开发的试验外，不允许其他机构使用中国保险汽车安全指数（C-IASI）规程对汽车产品进行公开性或商业目的的试验或评价。随着中国道路交通安全、汽车保险以及车辆安全技术水平的不断发展和相关标准的不断更新，三方同时保留对试验项目和评价方法进行变更升级的权利。

车道辅助系统评价规程

1 范围

本规程规定了 C-IASI 中国保险汽车安全指数第 4 部分：车辆辅助安全指数——车道辅助系统(LSS) 的评价方法。

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规程必不可少的条款。其中，注日期的引用文件，仅该日期的版本适用于本规程。不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本规程。

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

Euro NCAP TEST PROTOCOL - Lane Support Systems Version 2.0.2 November 2018

ISO 11270-2014 Intelligent transport systems - Lane keeping assistance systems (LKAS) - Performance requirements and test procedures

中国保险汽车安全指数 2020 版 第 4 部分：车辆辅助安全指数 车道辅助系统试验规程

3 评价方法

3.1 概述

LSS 系统评分表如表 1 所示，若 LDP 直道偏离抑制试验得满分，则 LDW 直道偏离报警可重复性试验直接计满分。反之，需执行 LDW 试验。LDP 直道偏离抑制试验分值为 8 分，LDW 直道偏离报警可重复性试验分值为 4 分，LDW 弯道偏离报警试验分值为 2 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。

表 1 LSS 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
LDP 功能	直道偏离抑制试验	左/右偏离	0.2±0.05	主车某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	8	8
			0.5±0.05			
LDW 功能	直道偏离报警可重复性试验	左/右偏离	0.2±0.05	在报警时刻主车某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	4	6
			0.5±0.05			
	弯道偏离报警试验	左/右转弯 向外偏离	0.2±0.1		2	
			0.5±0.1			

3.2 LDP 功能评价

LDP 功能评价为直道偏离抑制试验场景。主车某前轮外沿与地面接触点允许越过车道边界内侧的最大距离为 0.3m。

直道偏离抑制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，至少 3 次试验达到要求，则得 2 分，否则不得分。

3.3 LDW 功能评价

LDW 功能评价由直道偏离报警可重复性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内侧的最大距离为 0.3m。

直道偏离报警可重复性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内侧的实际距离在一个 0.3m 宽的固定区域内，则得 1 分，否则不得分。

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 0.5 分，否则不得分。