

Ri - APM - MM

中速自驱动平台系统

- 兼容 E-NCAP 试验中设定的行人目标物和两轮车目标物模型
- 平台系统四轮驱动、四轮转向，控制灵活性高
- 低雷达信号特征，边沿使雷达反射特征最小化



是一款设计用于搭载道路弱势使用者软目标的紧凑型动力平台,主要适用自行车和两轮摩托车模型。可实现与测试车辆或其他的 ADAS 测试目标的同步测试。

适用试验

C-NCAP 2021 主动安全 ADAS 系统试验方法

AEB-VUR-TW-CBNA	车辆碰撞近端自行车场景
AEB-VUR-TW-CBFA	车辆碰撞远端踏板式摩托车场景
AEB-VUR-TW-CBLA	车辆碰撞纵向行驶自行车场景
FCW-VUR-TW-CBLA	车辆碰撞纵向行驶自行车场景
AEB-VUR-TW-CBNA	车辆碰撞近端自行车场景
AEB-VUR-TW-CBFA	车辆碰撞远端踏板式摩托车场景

E-NCAP 2021 主动安全 ADAS 系统试验方法

AEB-VUR-TW-CBNA	车辆碰撞近端自行车场景
AEB-VUR-TW-CBFA	车辆碰撞远端踏板式摩托车场景
AEB-VUR-TW-CBLA	车辆碰撞纵向行驶自行车场景
FCW-VUR-TW-CBLA	车辆碰撞纵向行驶自行车场景

智能网联相关研发性试验

Art No: A105P001N3

技术参数

产品型号

静态成人模型	A105P001N3
--------	------------

硬件参数

尺寸 (L*W*H)	870*860*70	mm
承载物	成人、儿童目标物行人模型 两轮自行车目标物模型 踏板式摩托车目标物模型	
固定形式	马蹄铁	
驱动形式	四轮驱动+四轮转向	
耐候性	IP 65	
最高速度	35 ~ 55	km/h
最大纵向加速度	0.3	G
负载能力	50	kg
续航时间	≥2	h
重量	≈55	kg
最大离地间隙	≤10	mm
承受碾压重量	≥2000	kg
位置控制精度	5	cm
工作温度	≤60	°C

软件控制

APM-MM 的核心是一个运行在自主研发的控制软件下的动力控制器。车载无线分享位置数据，通过同步接口提供给其他控制器使用。由于使用图像化轨迹信息，从而简化了平台系统的轨迹编程。可进行多个移动目标的复杂场景的创建和快速而轻松地运行。



自行车目标物行人模型



踏板摩托车目标物行人模型

