車両前方の車両，自転車，歩行者やその他障客物までの距雊•相対速度•角度等を澗定するセンサです。車間距離制御装惪や緊急自動ブレーキ装惪，その他自動運転を見据えた予防安全システムのキーセンサとして貢献します。

特長
1 高い検出信頼性
－独自の超分解能アルゴリズムにより，高い水平方向分離性能を実現 －独自の周波数追尾技術により，誤検出を大幅に抑制
2 物体識別機能搭載
－独自の推論技術により，車両や歩行者等の属性を認識
3 優れた車両搭載性
－独自アルゴリズム適用により，低位惪搭載時でも高いレーダ性能を確保
4 作業者が手を触れない軸調整（水平／垂直）
－水平方向：基準リフレクタ方向を検知し，角度補正値を記檍 －垂直方向：鏑調整機構內蔵

5 広い視野角
－飛び出し歩行者にも対応
6 コンパクト

－表面積の小型化と薄型化を実現

| No． | 項目 | 目標仕様值 |
| :---: | :---: | :---: |
| 1 | 中心周波数 | 76.5 GHz |
| 2 | レーダ方式 | FMCW |
| 3 | 距離測定範囲 | $0.5 \sim 200 \mathrm{m以上}$ |
| 4 | 相対速度測定範囲 | $-260 \underset{(- \text {-接近) }}{\sim+100 \mathrm{~km} / \mathrm{h}}$ |
| 5 | 角度測定範囲 | $\begin{gathered} -34 \sim+34 \mathrm{deg} \\ \left(\begin{array}{c} \text { (軲調整代含む) } \end{array}\right) \end{gathered}$ |
| 6 | 寸法 | W99xH80×D40mm |

