

## 茨城県内の公道において自動走行システムの走行実証試験を実施

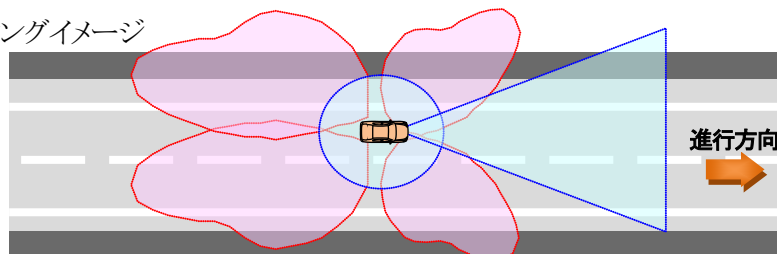
日立オートモティブシステムズ株式会社(取締役社長兼 COO:関 秀明/以下、日立オートモティブシステムズ)は、このたび、茨城県ひたちなか市の常陸那珂有料道路において、日立グループのクラリオン株式会社(取締役社長兼 COO:川本 英利/以下、クラリオン)と共同で開発した自動走行システムの走行実証試験を実施します。

本走行実証試験は、日立オートモティブシステムズとして初となる公道での自動走行システムの走行実証試験であり、また、2015年8月、茨城県がロボットの実用化などに取り組む事業者を支援する「いばらき近未来技術実証推進事業(ロボット実証試験)」の事業者の一つとして日立オートモティブシステムズが採択され、茨城県の支援のもとに実施するものです。実施期間は2月22日(月)～26日(金)を予定しています。

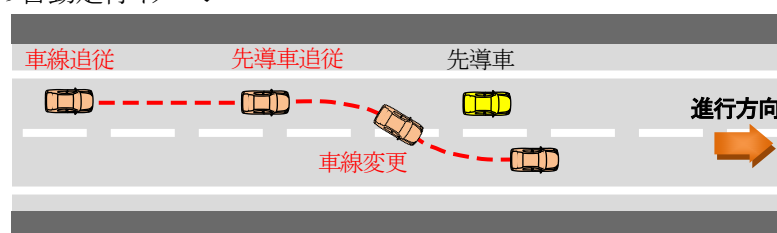
今回の高速道路における走行実証試験では、走行車両の周囲360度を検知するセンサーフュージョンと高精度地図から得られる地物<sup>1</sup>情報を組み合わせ、実験車両が周辺車両や車線を認識しながら先導車や車線を追従する自動での単一車線走行と車線変更を行います。さらに、天候や時刻、日照状況などの複数の異なる条件下で実証試験データを収集する予定です。

センサーフュージョンは、前方を両眼で捕らえるステレオカメラに加え、車両の前方と後方、さらに左右の両側方に搭載した4つの単眼カメラからなるクラリオンの「SurroundEye<sup>2</sup>(サラウンドアイ)」と、左右の前側方と後側方に搭載した4つのミリ波レーダーで構成されており、実験車両が全方位をシームレスに検知できる優れたセンシングシステムです。その全方位センシング情報に高精度地図情報を融合した広範囲な周辺情報に基づき、実験車両がエンジン、ステアリング、ブレーキによる加速、操舵、制動を電子コントロールユニットで自動的に統合制御することで高速道路における自動運転レベル2<sup>3</sup>に相当する自動走行を実証します。

### ■ 全方位センシングイメージ



### ■ 実証試験車両の自動走行イメージ



日立オートモティブシステムズの自動走行システムの特長は、センサーやアクチュエーター、電子コントロールユニットをはじめ車内ネットワーク、ヒューマンマシンインターフェイス、高精度地図情報など、自動走行システムの基幹要素をグループの製品・技術のみで構成することにより、最適な統合制御を可能としていることであり、当社は自動走行における安全性能の向上に加え、環境にやさしく、スムーズで快適な車両制御を実現します。

日立オートモティブシステムズとクラリオンは、今後も公道実証試験などによる評価検証を重ね、交通事故の削減、渋滞の解消・緩和、高齢者の移動支援等の社会的課題の解決に向け、さらに高度な自律走行システムの開発を加速していきます。

\*1 地物:合流線等の路面情報や標識等の路上立体物など

\*2 SurroundEye: クラリオン株式会社の登録商標

\*3 自動運転レベル 2: 加速・操舵・制動のうち複数の操作を車両が行なう状態

以上

---

このニュースリリース記載の情報(製品価格、製品仕様、サービスの内容、発売日、お問い合わせ先、URL 等)は、発表日現在の情報です。予告なしに変更され、検索日と情報が異なる可能性もありますので、あらかじめご了承ください。

---