

News Release

2017年4月27日

日立オートモティブシステムズ株式会社

一般道での自動走行の実現に向けた実証試験を茨城県の模擬市街路で実施

日立オートモティブシステムズ株式会社(社長執行役員&CEO:関 秀明/以下、日立オートモティブシステムズ)は、一般道における自動走行の実現に向けて、日立グループのクラリオン株式会社(執行役社長兼 COO:川端 敦/以下、クラリオン)と共同で開発した各種センサーを市販車に搭載し、茨城県の支援のもと、2016年12月から2017年3月にかけて、茨城県ひたちなか市にある自動車安全運転センター 安全運転中央研修所の模擬市街路で実証試験を実施しました。

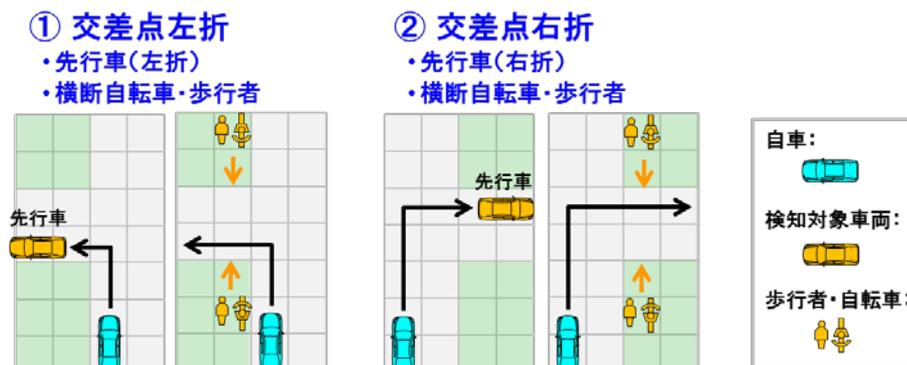
自動走行の実現には、単一のセンサーでは得ることができない、より高度な認識機能が必要となります。そのため、日立オートモティブシステムズは、障害物を感知する外界認識センサーのステレオカメラをはじめ、前・後側方レーダー、前方遠距離レーダー、クラリオンの周辺監視カメラなど、複数のセンサーを組み合わせ、それらの認識結果を統合することで高度な認識性能を実現するセンサーフュージョン機能を装備することにより、高度な認識機能を実現しています。今回の実証試験では、一般道における4件のユースケースを想定し、センサーに求められる認識精度と認識範囲を実走行で確認することで、センサーフュージョン機能における課題を抽出しました。また地図ユニットが出力する自車位置と方位の誤差について地図データを基準に評価しました。

日立オートモティブシステムズは、今後も実証試験などによる評価検証を重ね、さらに高度な自動走行を実現する各種センサーの開発を加速していきます。

■実証試験の概要

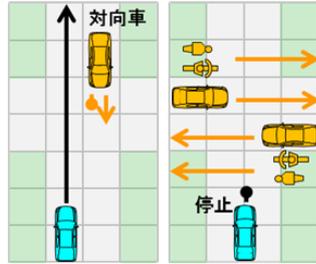
今回の実証試験では、4件のユースケースについて、センサーの認識精度・範囲を確認しました。

- ①交差点左折時の先行車と横断中の自転車・歩行者の検知、認識
- ②交差点右折時の先行車と横断中の自転車・歩行者の検知、認識
- ③交差点通過時の通過または右折待ちをしている対向車、横切り車両、自転車・歩行者の検知、認識
- ④一般道走行時の路肩停止車両や低速走行車、および自転車・歩行者の検知、認識と回避走行



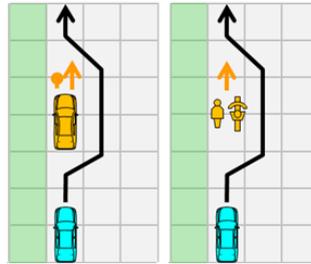
③ 交差点通過

- ・対向車(通過・右折待ち)
- ・横切り車両・自転車・歩行者



④ 障害物回避

- ・車両回避(停止・低速走行)
- ・自転車・歩行者回避



実証試験の結果、自車が低速で大きな舵角で旋回を行うため、検知対象物の的確な認識が難しい交差点右左折時におけるセンサーフュージョン機能の課題を抽出しました。また、事前に作成した、車線まで認識することができる模擬市街路の高精度な地図を利用し、地図ユニットが出力する自車位置と方位の誤差が目標値内に収まっていることも確認しました。

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。
