

## 新あいち創造研究開発補助金事業について



愛知県 産業労働部 産業科学技術課

### ●今年度の補助金事業活用事例について

#### ○株式会社ZMP

「高精度地図と環境推定を用いた自動運転システムの公道実証実験」

#### ○アイシンコムクルーズ株式会社

「自律移動ロボットによる中速域以上の高速判断アルゴリズムの研究開発」

#### ○株式会社キクテック

「横断歩行者・道路標示監視装置の研究開発」

## 1 事業の名称・テーマ

□ 高精度地図と環境推定を用いた自動運転システムの公道実証実験

## 2 事業の概要

□ 名古屋市内のゆとりーとラインのバス優先レーンを用いた自動運転技術の実証実験を実施し、開発システムの環境認識と位置認識の実用性を実証する。

アイサンテクノロジー株式会社および名古屋大学大学院 情報科学研究科 武田一哉研究室と連携

### 実証実験の走行経路



目標:アイサンテクノロジーのMMS(モービルマッピングシステム)により測定した高精度地図を使用し、ZMPの画像認識技術をはじめとした環境センシング技術と、自己位置推定・マッピング技術等と組み合わせることで、バス優先道路における時速40km以上の安定した自律走行を実証。

# アイシン・コムクルーズ株式会社

## 1 事業の名称・テーマ

- 自律移動ロボットによる中速域以上の高速判断アルゴリズムの研究開発

## 2 事業の概要

- 車載系組込みソフトウェアにおいて、自動走行を実現するため、中速走行時における判断制御が行えるアルゴリズムおよびモジュールの開発を行う

名古屋大学 枝廣研究室 加藤准教授と連携

# アイシン・コムクルーズ株式会社

## 3 進捗状況

- 室内にて検証ロボットの作成完了
- 実機での判断アルゴリズムの検証

## 4 今後について

- 判断制御アルゴリズムの認識率向上
- テストコース等での走行の目途づけ



# 株式会社キクテック

## 1 事業の名称・テーマ

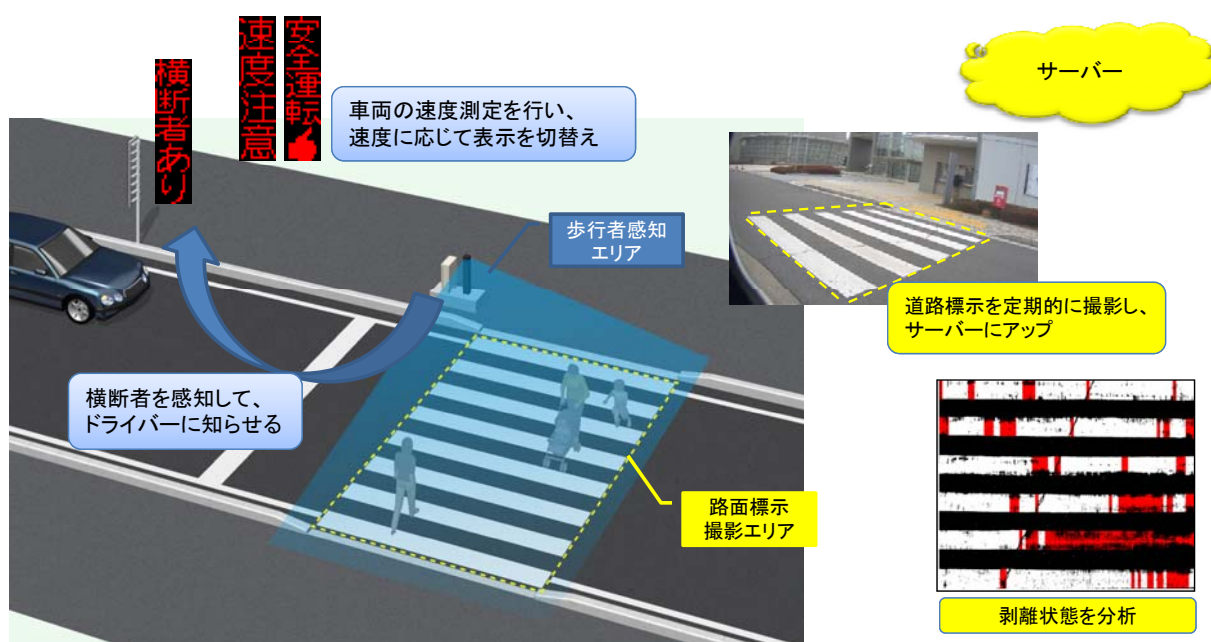
### □ 横断歩行者・道路標示監視装置の研究開発

## 2 事業の概要

- 多発している歩行者の横断歩道上における事故の抑制を目的とした、センサ技術を活用した、ドライバーの歩行者見落とし防止を支援する「横断歩行者感知システム」と、画像処理技術を活用した、道路標示の経年劣化を定量的に監視する「道路標示劣化監視システム」の複合システムを開発する。

愛知県立大学情報科学部小栗・河中研究室と連携

## 横断歩行者・道路標示監視装置のイメージ図



### ① 道路標示劣化監視システム

経年変化により摩耗する横断歩道の白線を歩道上から撮影するカメラにより定期的に監視し、そのデータベース分析によってメンテナンスに必要な情報を提供。

### ② 横断歩行者感知システム(車両速度判別表示機能付き)

信号機の無い横断歩道とその付近を横断している歩行者をセンサーによって認識し、横断者のある時には表示板の文字を発光させることで歩行者の有無についてのタイムリーな情報を接近するドライバーに提供。