

研究内容

認知

人間の目や耳に代わって周辺環境を知覚する。
安全な自律自動運転には欠かせない技術。

ステレオビジョンを用いた
前方環境認識

移動物体
車間距離

近 遠

全方位レーザレンジファインダ
を用いた周辺環境認識

高さ
高
低
危険度
高
低

判断

知覚した状況に応じ何をすべきか判断する。
自律自動運転車の頭脳。

駐車場における経路計画

前進
後退

スタート ゴール

道路環境における
リアルタイム経路計画

危険度
低 高
→ 選択経路
障害物

自車両

操作

知覚・判断を基に車両をコントロールする。
自律自動運転車のドライバー。



自律自動運転制御装置

自動運転用アクチュエータ・インターフェース

自動運転装置

コンピュータ
GPS受信機