

自律自動運転車 走行デモンストレーション

360° Environment Detection Sensor

Lane Detection Sensor

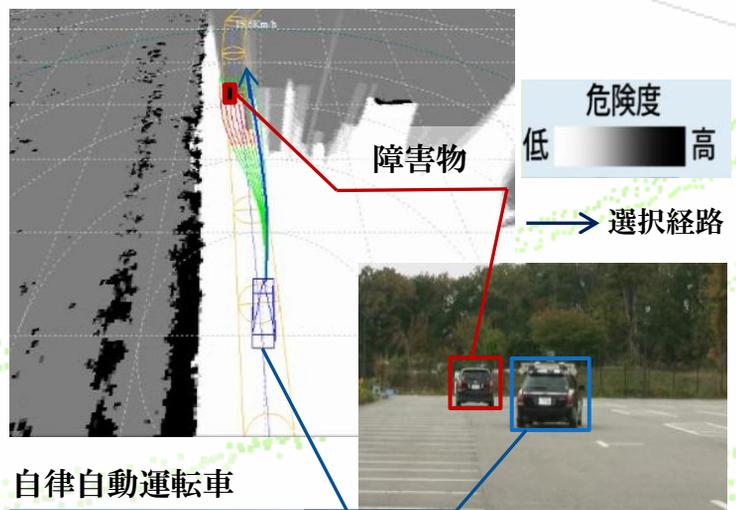
GPS Units

Front Environment Detection Sensor

自律自動運転車とは・・・

各種センサにより自動車自身が周りの状況を把握し、ステアリング、アクセル、ブレーキ等をコンピュータにより制御する、つまり人に代わって自動車自身が安全に運転を行うシステムです。

走行デモンストレーションでは、当研究室の自動運転車がコース内に設置された障害物を発見、判断、そして回避を行います。



自律自動運転車

走行デモンストレーション・イメージ