

自動運転の走行実験向けクラウド・システム構築サービス — 走行実験時の車載 CAN データをスマホ経由でリアルタイムに送受信 —

株式会社ゼットエムピー(東京都文京区、代表取締役社長:谷口恒)は、自動運転の走行実験向けクラウド・システム構築サービスの提供を開始しました。

本サービスは、当社の CAN データ送受信機「カートモ® UP PRO」と、スマートフォン/タブレット端末およびクラウドサーバ Windows Azure™ の設定作業から構成されます。まず、クルマの診断用コネクタ OBDII 端子に カートモ® UP PRO を接続し、無線 (Bluetooth) でスマートフォンやタブレットに車載 CAN データの送受信を可能とします。次にこれらのデータを、マイクロソフト社のクラウドプラットフォーム Windows Azure™ 上のデータベースに、3G や LTE などの公衆回線経由で蓄積し、リアルタイムに受信・モニタリングができる実験システムとして利用できるように構築します。

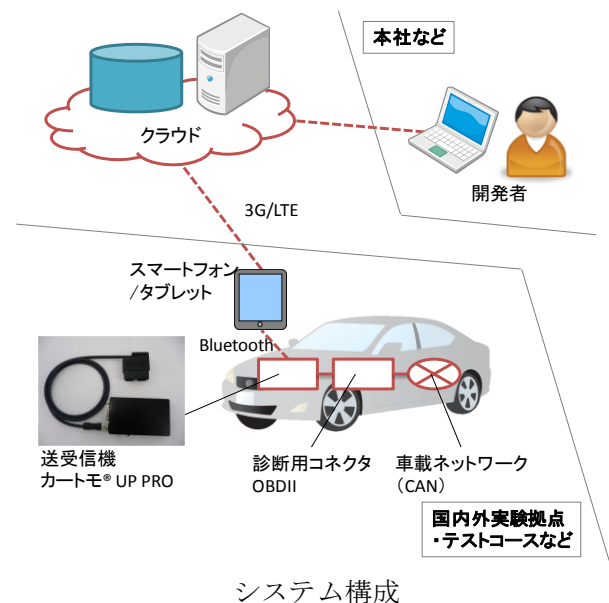
本システムにより、国内外の実験拠点・テストコースなどでの走行実験中のデータを、本社など遠隔地から確認するといったことが可能となります。実験結果に基づく現場へのフィードバックがスムーズとなり、開発作業のスピードアップが期待されます。

本システムは、標準ではトヨタ・プリウス(ハイブリッド、プラグインハイブリッド)、トヨタ・アクア、ホンダ・フィット(ハイブリッド)・フリード・インサイト、日産・ノート、マツダ・デミオ、スバル・インプレッサに対応しています。価格は 198,000 円(税別)で、本日より受注を開始致します。

なお、本システムは、11月22日開催の第43回東京モーターショー2013にて当社 RoboCar®HV による自動運転とともにデモンストレーションを行います。(報道関係者向けデモ 11月21日、当社デモ 11月25、26日)



自動運転車両 RoboCar® HV



走行実験向けクラウド・システム構築サービス

<http://www.zmp.co.jp/cartomoupro.html#cloud>

【サービス内容と価格】

クラウド・システム構築サービス 198,000 円(税別) ※サーバ費は別途

<内容>

- ・ 2チャンネル CAN デュアル Bluetooth トランシーバ「カートモ® UP PRO」 1式
- ・ 車載 CAN バスに流れるすべての CAN 情報を取得可能なデバイス
- ・ システム構築サポート(*)
 - ・ 実験目的に応じて必要な CAN 情報および取得タイミングについてヒヤリングし、以下をサポート。
 - ・ CAN データフィルタ設定サポート
 - ・ スマートフォン/タブレットの選定、設定サポート
 - ・ Windows Azure™ のシステム設定、データベース設定サポート

(*)システム構築サポートは、標準では下記車種を対象とします。その他の車種につきましては別途御見積を致します。当社は、マイクロソフト社のパートナーとして、Windows Azure™ を活用したリーズナブルなシステムをご提案致します。

【取得できるデータ(例)】

| スマートフォン/タブレット(Android端末) | | | |
|---|---|--|--|
| ・GPS(緯度・経度・高度・時間) | | ・方位/地磁気センサ | |
| ・近接センサ | | ・照度センサ | |
| カートモ [®] UP PRO | | | |
| ・6軸(加速度・ジャイロ)センサ | | | |
| トヨタ・プリウス/プリウスPHV | トヨタ・アクア | 日産・ノート | マツダ・デミオ |
| <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ブレーキペダルストローク ・ハンドル切れ角 ・エンジン回転数 ・発電機回転数 ・モーター回転数 ・運転モード(ECO/PWR/Normal) ・シフトレバー位置 ・ライト点灯状態 ・クーラント温度 ・ドア開閉状態 ・走行距離計 ・充電状態(SOC) ・メインバッテリー電流 ・メインバッテリー電圧 ・サブバッテリー電圧 ・燃料噴射量(PHV) | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・アクセルペダルストローク ・ブレーキペダルストローク ・ブレーキON/OFF ・ハンドル切れ角 ・エンジン回転数 ・運転モード(ECO/PWR/Normal) ・シフトレバー位置 ・パーキングブレーキ状態 ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・シートベルト状態 ・エアコン吹出し口状態 ・エアコン内気/外気 ・デフロスターON/OFF ・クーラント温度 ・走行距離計 ・燃料噴射量 | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ハンドル切れ角 ・ブレーキON/OFF ・エンジン回転数 ・運転モード(ECO/Normal) ・シフトレバー位置 ・パーキングブレーキ ・ウインカー ・ワイパー ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・シートベルト状態 ・エアコン ・デフロスタ ・走行距離計 ・燃料噴射量 | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ハンドル切れ角 ・ブレーキON/OFF ・エンジン回転数 ・シフトレバー位置 ・パーキングブレーキ ・ウインカー ・ワイパー ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・シートベルト状態 ・燃料噴射量 |
| ホンダ・フリード | ホンダ・インサイト | ホンダ・フィットハイブリッド | スバル・インプレッサ |
| <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ブレーキON/OFF ・ハンドル切れ角 ・エンジン回転数 ・クーラント温度 ・シフトレバー位置 ・ライト点灯状態 ・ウインカー ・走行距離計 ・オートクルーズ ・エアコン ・パーキングブレーキ ・ワイパー | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・ブレーキON/OFF ・ドライブモード ・運転モード ・アクセルペダルストローク ・エンジン回転数 ・クーラント温度 ・シフトレバー位置 ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・ウインカー ・走行距離計 ・エアコン ・パーキングブレーキ ・燃料残量 ・イグニッション状態 ・ワイパー ・エアコン内気/外気 | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ブレーキON/OFF ・エンジン回転数 ・イグニッション状態 ・シフトレバー位置 ・ウインカー ・パーキングブレーキ状態 ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・車室温 ・エアコンON/OFF ・エアコン吹出し口状態 ・エアコン内気/外気 ・デフロスターON/OFF ・クーラント温度 ・走行距離計 ・燃料残量レベル ・燃料噴射量 | <ul style="list-style-type: none"> ・車速 ・四輪車輪速 ・アクセルペダルストローク ・ブレーキペダルストローク ・ハンドル切れ角 ・シフトレバー位置 ・パーキングブレーキ ・ウインカー ・ライト点灯状態 ・ドア開閉状態 ・ドアロック状態 ・運転モード(ECO/Normal) ・エアコンON/OFF、温度・風量 ・エアコン吹出口、内気/外気 ・デフロスタ ・アイサイト フリクラッシュブレーキON/OFF ・アイサイト 検出距離レベル ・燃料噴射量 |

【本件に関するお問合せ】

株式会社ゼットエムピー 営業部 TEL: 03-5802-6901 / FAX: 03-5802-6908 E-Mail: e-nuvo@zmp.co.jp

【株式会社ゼットエムピー】

<http://www.zmp.co.jp/>

本社: 文京区小石川

代表取締役社長: 谷口 恒



RoboCar[®] 1/10



RoboCar[®] MV2



RoboCar[®] HV



RoboCar[®] PHV

「人と機械を理解して最高に調和させる技術とサービスを提供する」というミッションのもと、「走る、曲がる、止まるを制御するプラットフォーム RoboCar[®]シリーズの販売」、「人間計測に加えクルマの計測、外界の計測、それら三位一体の計測を行い、人にも環境にも優しいクルマ作りの支援」、「ロボット技術によるマーケットリサーチを行う Robot Marketing[™]、実車ベンチマーク等のテスト代行を行う RoboTest[®]ビジネス」を行っています。2001年1月文部科学省傘下の科学技術振興機構から技術移転を受け創業。日本ロボット学会実用化技術賞、経済産業省「今年のロボット大賞 最優秀中小・ベンチャー企業賞、中小企業基盤整備機構理事長賞」など数多くの賞を受賞。私たちはこれからも、ロボット技術やサービスで、イノベティブな製品を生み出してまいります。

RoboCar, RoboTest はゼットエムピーの登録商標です。