

自動運転・高度運転支援技術開発向け 全周囲環境認識パッケージ

—4台の二次元レーザーセンサで走行時の周辺車両を認識—

株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口恒)は、この度、車両に取り付けた4台の二次元レーザーセンサで走行時の周辺車両を認識する、全周囲環境認識パッケージの販売を開始いたしました。

自動運転や高度運転支援技術の開発においては、自車の位置の特定と、周囲を走る車両の位置や速度の特定が必要です。二次元のレーザーレンジセンサを車両の前後左右の4か所に取り付けることで、全周囲 360 度の周囲環境のセンシングが可能となりますが、各センサの測定範囲の調整や、得られた情報から 360 度の座標系に変換するといった手間がかかります。その上で、得られたデータから、自動車、トラック、バイク、といった認識を行う必要があります。

本パッケージは、4 台の二次元レーザーレンジセンサと、計測の様子をすぐに確認可能なビューワサンプルプログラム、センサ情報を利用するための開発環境 (SDK) から構成され、スムーズな計測が可能となります。

価格は、270 万円 (税別) で、本日より受注を開始致します。

「全周囲環境センシングシステム」ウェブサイト

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

【製品構成】

- ・レーザーレンジセンサ 4 台(前後・左右)
- ・開発環境 (SDK)
- ・ビューワサンプルプログラム
- ・設定ツール
- ・センサ取付作業(※)

※トヨタプリウス (NHW20)、または、ZMP RoboCar® HV へのセンサ 4 個の取付費となります。

取付部を隠す加工、他の車両への取り付けやセンサ個数の変更など、ご要望に応じて対応可能です。

別途お問い合わせください。

※車両の輸送費等は別途見積もり致します。

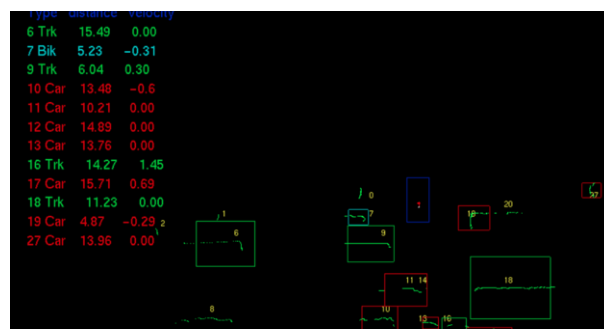
【価格】

全周囲センシングパッケージ 270 万円 (税別)



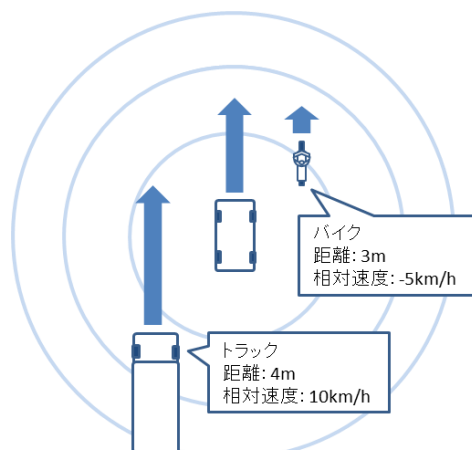
ZMP RoboCar® HV

(前後左右にレーザーセンサを取付)



ビューワサンプルプログラム表示例

(自動車、トラック、バイクの距離と相対速度を表示)



周辺車両認識のイメージ



【本件に関するお問合せ】

株式会社 ZMP 営業部

TEL: 03-5802-6901 / FAX: 03-5802-6908

E-Mail: info@zmp.co.jp



センサ取付イメージ
(取付と加工の例)

【株式会社 ZMP】

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

本社: 東京都文京区 代表取締役社長: 谷口 恒



RoboCar® 1/10



RoboCar® MV2



RoboCar® HV



RoboCar® PHV

「Robot of Everything あらゆるものにロボット技術を応用し、安全で、楽しく便利なライフスタイルを創造する」というミッションのもと、「クルマの走る、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」、「ロボット技術を活用した実車ベンチマーク等の開発支援を行う 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、ロボット技術とサービスで、イノベティブな製品を生み出してまいります。(RoboCar、RoboTest は ZMP の登録商標です。)