



報道関係各位



2016年1月12日
株式会社 ZMP

自動運転車研究開発向け 実車 1/10 スケールロボットカー 最新モデル RoboCar 1/10 2016 販売開始

—より充実した開発環境で自動運転・遠隔操縦等の研究開発・実験をサポート—

株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口 恒、以下 ZMP)は、本日、自動運転車などの研究開発向け実車 1/10 スケールロボットカーRoboCar® 1/10 2016 の受注を開始致しました。本製品は、2009 年の発売以来自動車/部品メーカ、大学等研究教育機関でご好評を頂いている当社 RoboCar 1/10 シリーズの最新モデルです。オンボード開発対応、ディスク容量の増強、最新 WiFi 対応などにより、従来製品に比べ開発環境が充実、よりスムーズな研究開発・実験が可能となります。外界センサとして、単眼カメラ(×1)、赤外線センサ(×8)、レーザレンジセンサ(最大×2、オプション)を搭載、車両周囲のセンシングに利用可能です。また、加速度・ジャイロセンサ、エンコーダ(車輪×4、モータ×1、ステアリング×1)を搭載、車両の挙動や走行距離の把握が可能です。開発環境として各種センサ情報の取得、速度・操舵角制御、通信などのライブラリを用意、これらのライブラリを用いてお客様が自由にアプリケーションを開発することが可能です。自動運転や遠隔操縦、センシングなどの研究開発においてご活用頂けます。

価格は、一般 80 万円(税別)/アカデミック 68 万円(税別)で、本日より受注を開始、1 月末より出荷開始予定です。なお、本製品は、1 月 13 日(水)から東京ビッグサイトにて開催される、オートモティブワールド 2016 にて展示を行います。

RoboCar 1/10 2016 ウェブサイト

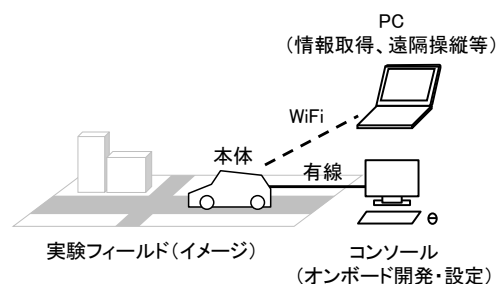
<http://www.zmp.co.jp/products/robocar-110>

【主な特徴】

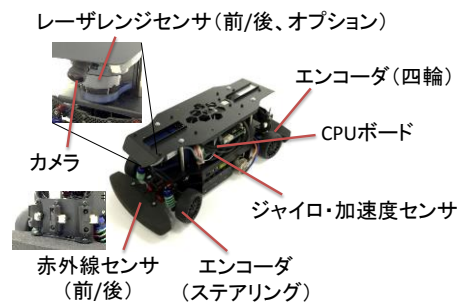
- ・実車の 1/10 スケールにより室内で実験が可能
- ・カメラ、赤外線センサ、レーザレンジセンサ(オプション)を搭載
- ・開発環境を用いてお客様が独自にアプリを開発することが可能
- ・障害物回避などのサンプルプログラムを提供
- ・従来製品と比べ開発環境が充実(下記)し、より効率的・スムーズな開発が可能に
 - ・コンソール、マウス・キーボードを車両本体に直接接続し、GUI でのオンボード開発が可能
 - ・ディスク容量を SSD 64GB に増強。実験時の画像データ等の蓄積が容易に
 - ・汎用的な開発環境(Linux(Ubuntu)、C++、OpenCV)に対応し開発効率の向上をサポート
 - ・開発時は AC 電源、走行時はバッテリー利用、とシステムを起動したまま電源を切替可能
 - ・最新 WiFi(802.11ac)に対応。実験時の通信環境の制約を低減



RoboCar 1/10 2016



開発・実験イメージ



搭載センサ(オプション含む)



【価格】

RoboCar 1/10 2016 一般 80 万円(税別) / アカデミック 68 万円(税別)

RoboCar 1/10 2016 前後レーザレンジセンサセット 一般 104 万円(税別) / アカデミック 92 万円(税別)

【展示会出展情報】 オートモーティブワールド 2016 / 第 4 回 コネクティッド・カー EXPO

<http://www.connected-car.jp/ja/>

会期:2016 年 1 月 13 日(水)~15 日(金) 10:00~18:00(最終日は 17:00 終了)

会場:東京ビッグサイト 西ホール コネクティッド・カー EXPO 小間番号 :W13-4

【主な仕様】

分類	項目	仕様
本体	サイズ・重量	190×429×150[mm]、2.2[kg](バッテリー、オプションを除く)
	最大積載重量	約1.0[kg]
	最小回転半径	約500[mm]
	最高速度	約10[km/h]
	シャシー・フレーム	カーボンFRPシャシー、ダブルウィッシュボーンサスペンション、ZMP製アルミフレーム
	モータ	駆動用:小型DCモータ / ステアリング用:ロボット用サーボモータ
	バッテリー	制御部用バッテリー(オプション):単三ニッケル水素電池(×12) 駆動部用バッテリー:ニッケル水素バッテリーパック(7.2[v]、×1)
	外界センサ	単眼USBカメラ×1:640×480[pix]、30[fps]、128[deg] 赤外線測距センサ×8:検知距離100~800[mm] レーザレンジセンサ(オプション、前後2カ所搭載可):検知距離60~4000[mm]、-120~120[deg]
	内界センサ	ジャイロ(1軸)、加速度(3軸)、ロータリエンコーダ(車輪×4、モータ×1、ステアリング×1)
		CPU
	WiFi	IEEE802.11 b/g/n/ac WEP/WPA
本体側ソフトウェア	OS	Linux(Ubuntu 14.04+リアルタイムパッチ)
	サンプルプログラム	開発言語:C++ / 機能:車両制御、センサ情報取得、LAN通信、LRFによる障害物回避、データ保存、遠隔操縦インタフェース
PC側ソフトウェア	動作環境	Windows 7,8.1,10(開発環境:Visual Studio 2010以降C#, Express可)

※センサ検知距離、角度等は、センサ単体での性能となります。

※製品の画像、仕様は開発中のものであり、予告なく変更されることがございます。

【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

【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® PHV



RoboCar® MiniVan



CarriRo®

「Robot of Everything 人が運転するあらゆる機械を自動化し、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、①ADAS(先進運転支援)、自動運転技術開発用プラットフォーム RoboCar®シリーズ及びセンサ・システムの開発・販売、②移動体メーカ(自動車、商用車、建設機械、農業機械、物流搬送機器、屋外作業機械等)向け自動運転等の開発支援、実験代行 RoboTest®, ③物流支援ロボット CarriRo®の開発・販売を行っています。2015 年 5 月には DeNA と人の移動を楽にする「ロボットタクシー(株)」を、8 月にはソニーモバイルコミュニケーションズと自律型無人航空機を用いた産業用ソリューションを開発・提供する「エアロセンス(株)」を設立するなど、ZMP は世の中に感動を与える製品やサービスを提供してまいります。