



1/10 スケール実験車両とドライビングコントローラを用いた 無線での遠隔操作が可能なパッケージを販売開始

—ドライビングコントローラでミニチュアロボットカーを遠隔操作。
完全無人(レベル4)の自動運転に必須となる遠隔監視・遠隔操作の研究開発に—

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、自動車 1/10 スケールの実験車両 RoboCar 1/10 に無線通信環境下でのコントローラを用いた遠隔操作可能な「RoboCar 1/10 2016 遠隔操作パッケージ」の販売を開始いたします。

将来の完全無人の自動運転サービスにおいては、各自動運転車両の状態や運行状況を把握するため遠隔地から監視する必要があります。また、非常時には車両周囲の状況を把握しながら遠隔操作を行うことが必要となります。今回販売する遠隔操作パッケージはこうした分野の研究ニーズにこたえる製品となっております。

本製品は、自動車の 1/10 スケールのロボットカー「RoboCar 1/10 2016」をベースに、専用 PC、Wi-Fi ルーター、ステアリングコントローラをセットにし、完全無人(レベル4)で必要機能とされる遠隔操作技術を備え、購入後に無線環境下ですぐに研究開発が行える製品です。

2016年1月より発売をしております、「RoboCar 1/10 2016」は自動車の 1/10 スケールの車両に、外界センサとして単眼カメラ、赤外線センサ、レーザレンジセンサを搭載し、加速度・ジャイロセンサ、エンコーダにより車両の挙動や走行距離の把握が可能です。また、自動運転開発のための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も可能となっております。

コンパクトな車両で実寸大の車両での大規模な試験の前に室内での自動運転システムの検討が行える「RoboCar 1/10 2016」は今まで大学研究室や、自動車関連企業で自動運転開発の研究用車両としての実績があり、今回の新たな機能の追加により自動運転研究開発環境をより充実させる製品となっております。

RoboCar 1/10 2016 遠隔操作パッケージは一般向け価格 133 万円(税別)、アカデミック価格 121 万円(税別)で、本日より販売を開始いたします。

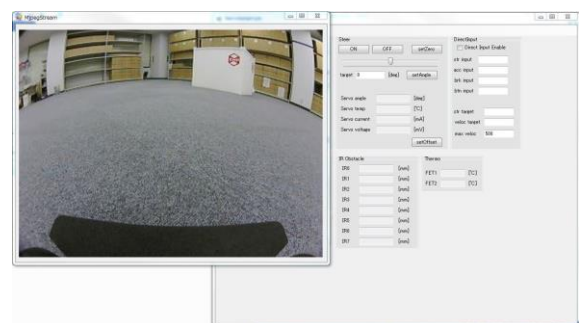


RoboCar 1/10 2016



使用イメージ

付属の PC とステアリングと Wifi ルーターによる無線での遠隔操作が可能です。



サンプルアプリイメージ

カメラ画像の表示サイズを任意に変更でき、センサの取得値も確認いただけます。



【価格】

RoboCar 1/10 2016 遠隔操作パッケージ 一般 133 万円(税別)/アカデミック 121 万円(税別)

【主な用途】

- ・ 遠隔操作の運転支援システム研究に
- ・ 車や路面、車車間の通信セキュリティの対策ソフト開発に
- ・ 通信遅延による運転挙動変化の研究や分析に

【オプション】

- バッテリーセット(情報系) 1.98 万円(税別)
- 大容量バッテリーセット(駆動系) 2.42 万円(税別)
- 年間保守 8.58 万円(税別)
- QA サポート 一般 4.2 万円(税別)/アカデミック 3.4 万円(税別)
- 納入時講習 14.4 万円

【製品ホームページ】

RoboCar 1/10 2016 <http://www.zmp.co.jp/products/robocar-110>

【RoboCar 1/10 2016 の主な仕様】

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	Intel Celeron Quad Core 1.83[GHz]
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 7,8,8.1,10(開発環境:Visual Studio 2010以降C#、Express可)

【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。そのほか、ソニー(株)との合弁会社である「エアロセンス(株)」や JVC ケンウッドとの合弁会社である(株)カートモ、ハーツユナイテッドグループとの合弁会社である(株)ZEG を通して、ZMP はこれからも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。