

2018年1月15日
株式会社 ZMP

自動運転 AI ソフト開発向け公道走行映像データセットサービス開始

—ステレオカメラ・3DLiDAR・IMU をミリ秒同期。アノテーション・セグメンテーションにも対応—

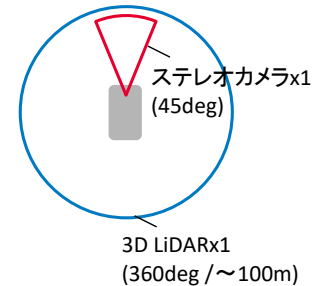
この度、株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口 恒、以下 ZMP)は、自動運転 AI ソフト開発向け公道走行映像データセットサービスを開始致しました。

自動運転のためには、公道で遭遇する様々なシーンにおいて、正しく状況を把握し判断を行う AI ソフトウェアが必要となります。これらのアルゴリズムの開発・検証においては、走行時の映像と映像内に登場する車両や歩行者などの距離を正しく把握する必要があり、映像と高精度に同期されたレーザセンサデータが求められております。

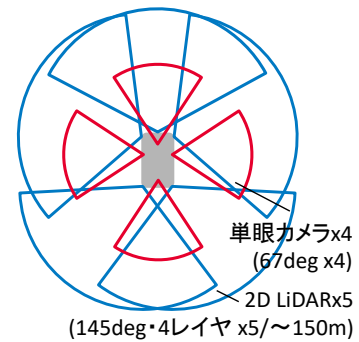
本データセットサービスは、1 ミリ秒で同期された映像・ステレオカメラ・3DLiDAR・IMU データ(高精度に相対位置キャリブレーション済み)と、100 ミリ秒で同期された約 150m までの高精細な LiDAR データを計測し提供いたします。また、お客様のご要望に応じてアノテーション、セマンティック・セグメンテーションなども行います。

本サービスは、約 10km の走行データ(市街地や高速道路を含む)の場合 300 万円(税別)〜で、本日より受注を開始致します。

なお、1 月 17 日より東京ビッグサイトで開催される第 1 回自動運転 EXPO において、本計測で使用する車両 RoboCar MiniVan の展示および本サービスの紹介を致します。



1msec同期計測システム



100msec同期計測システム

データ計測エリア(イメージ)

走行映像データセットサービス

http://www.zmp.co.jp/products/robotest_dataset

【主なデータ仕様】

<1msec 同期>

ステレオカメラ: カラー画像(1280x960pixel、水平 45°)、視差画像(基線長 210mm)、ポイントクラウド

3DLiDAR: ポイントクラウド(水平 360° 垂直 41.3°、~100m)

IMU: 加速度、ジャイロ

<100msec 同期>

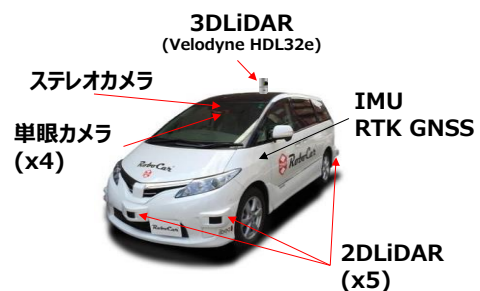
2DLiDAR: ポイントクラウド(水平 145° 垂直 4 レイヤ 3.2° ×5、~150m)

単眼カメラ: 1.2M×2、2.3M×2

<共通>

RTK GNSS: 位置データ

CAN: 車速、四輪車輪速、アクセルペダル・ブレーキペダルストローク、ステアリング切れ角、等



計測車両 RoboCar MiniVan

【展示会出展情報】 第 1 回 自動運転 EXPO

会期: 2018 年 1 月 17 日(水)~19 日(金)

会場: 東京ビッグサイト(ブース番号 E55-20)

出展概要: <http://go.zmp.co.jp/automotiveworld2018>



【価格】

(参考例) 約 10km の走行の場合、300 万円 (税別) ~

ご要望に応じてご提案を致します。詳しくはお問い合わせ下さい。

【本件に関するお問合せ】

株式会社 ZMP 新規事業開発部 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® MiniVan



CarriRo®



CarriRo® Delivery

「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、②移動体メーカー(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。また、2020 年の無人タクシー実現に向け、公道での技術及びサービスの実証実験を重ねています。2017 年からは日本初の歩道走行を目指す宅配ロボット CarriRo® Delivery の実証実験を開始いたしました。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。