

2018年2月2日

日立オートモティブシステムズ株式会社

茨城県内の一般道において自動運転の実現に向けた走行実証試験を実施

日立オートモティブシステムズ株式会社(社長執行役員&CEO:関 秀明/以下、日立オートモティブシステムズ)は、茨城県ひたちなか市の一般道において、自動運転の実現に向けた走行実証試験を2018年2月5日(月)から16日(金)にかけて実施します。本走行実証試験は、茨城県が実施する「いばらきロボット実証試験・実用化支援事業」の一つとして茨城県の支援のもとに行うもので、日立オートモティブシステムズとして初となる一般道での走行実証試験です。なお、本走行実証試験は、安全の都合上、非公開で実施します。

これまで、日立オートモティブシステムズは、日立グループのクラリオン株式会社(執行役社長兼COO:川端 敦/以下、クラリオン)とともに、茨城県の支援のもと、ひたちなか市の高速道での走行実証試験(2016年2月)や、ひたちなか市にある自動車安全運転センター 安全運転中央研修所の模擬市街路における、一般道での自動運転を想定した走行実証試験(2016年12月~2017年3月)を行うなど、自動運転の実現に向けた実証試験を重ねてきました。

模擬市街路における走行実証試験では、複数のセンサーを統合し自動走行に必要となる高度な認識性能を実現するセンサーフュージョン機能について、一般道における課題の抽出を行いました。具体的には、高速道と違い、対向車や歩行者、自転車、また、さまざまな形状の交差点の走行など、複雑な周辺環境でも正確に検知対象を認識する点や、特に交差点の場合では、低速で大きく旋回しながら的確に検知対象を認識する点で課題があることが分かりました。

今回の走行実証試験では、これらの課題に対し、車両に設置するセンサーの数や構成、配置の見直しにより、センサーフュージョン機能を拡張することで、一般道における自動運転に必要な検知対象の的確な認識ができることを検証します。さらに、車両の正確な自車位置について、地図情報と地図ユニットから出力される自車位置情報を用いて、一般道における自動走行に必要なレベルで把握できることを検証します。

日立オートモティブシステムズは、今後も走行実証試験などによる評価検証を重ねるとともに、高度な自動運転を実現する各種センサー技術の開発を加速し、自動車メーカーによる自動運転車両の早期実現に貢献します。

以上