

# News Release

2017年12月14日

## 報道資料

### パイオニアの走行空間センサー「3D-LiDAR」が、 エヌビディアの自動運転車開発プラットフォーム「NVIDIA DRIVE PX」に対応

パイオニア株式会社は、AIコンピューティングのグローバルリーダーであるNVIDIA Corporation(本社:アメリカ合衆国カリフォルニア州、社長兼CEO:Jensen Huang、以下「エヌビディア」と、同社の自動運転向けAI車載コンピューターのオープンプラットフォーム「NVIDIA DRIVE™ PX」への当社「3D-LiDAR」対応に向けて協業します。

「3D-LiDAR」は、遠方の物体までの高精度な距離の測定や、物体の大きさを検出できるセンサーで、物体形状の把握も可能なため、自動運転に不可欠なキーデバイスとされています。当社は、2020年以降の量産化を目指し、高性能で小型、軽量、低コストな「3D-LiDAR」の開発を進めており、本年9月より、国内外の自動車メーカーやICT関連企業などへ「3D-LiDAR」のサンプル供給を開始しています。

「NVIDIA DRIVE PX」は、エヌビディアの最先端GPUによるディープラーニングを活用し、周辺360度の状況認識を行って車両の位置を正確に判断し、安全で快適に走行できるルートを算出します。当社の「3D-LiDAR」が、この自動運転向け車載コンピューターに対応することにより、AIを活用して自律走行に伴う複雑なデータを処理することが可能となります。

なお、当社は、エヌビディアが主催するGPUテクノロジーイベント「GTC Japan 2017」(2017年12月12-13日開催)において、本件に関するデモンストレーションを実施しました。

「GTC Japan 2017」について: <https://www.gputechconf.jp/>

エヌビディア ブログ: <https://blogs.nvidia.com/blog/2017/12/12/ai-defining-transportation-future-gtc-japan/>

当社の「3D-LiDAR」について: [http://pioneer.jp/corp/crdl\\_design/crdl/fr/3d-lidar/](http://pioneer.jp/corp/crdl_design/crdl/fr/3d-lidar/)