

## 自動運転技術の公道実証実験：実施報告

名古屋大学は、長崎大学および産業技術総合研究所と共同開発した自動運転システムを用いて、愛知県名古屋市守山区の県道15号線を自動運転する実証実験を実施しました。

本実証実験は、新あいち創造研究開発補助金事業の一環として、株式会社ZMPとアイサンテクノロジー株式会社の協力のもと、昨年7月から実施しています。今回の実証実験では、名古屋大学らの自動運転システムをZMP社のロボカーHVに搭載し、アイサンテクノロジー社の高精度地図を活用した位置認識と経路生成を行うことで、愛知県名古屋市守山区の吉根仲田交差点から竜泉寺付近までの約1.5kmを自動運転しました。実験コースには県道15号線「ゆとりーとライン」のバス優先レーンを使用し、自動運転中は運転者がいつでも車を操作できる状態を保ちながら時速40km程度で走行しました。車両に取り付けたレーザー距離計測センサの3次元点群データと高精度地図データをマッチングすることで、交通量の多い市街地においても正確に自車位置を認識し、指定の車線内を走行できることを実証しました。他車が接近している場合や交差点の一旦停止等の操作は、安全のために運転者が介入していますが、今後は完全自動運転を想定した実証実験を展開していきます。

来年度も公道実証実験を継続し、名古屋大学が指導役を務めるインターネットITS協議会「アーバンドライブワーキンググループ(UDWG)」の活動テーマとして、技術検証に留まらず、車載コンピュータ、地図、基盤ソフトウェア等、自動運転に関連した各分野での要素技術の実用化を検討していきます。なお、本実証実験で活用した技術のうち、名古屋大学らが開発した自動運転ソフトウェアについては、2015年4月を目途にオープンソースとして公開します。ZMP社のロボカー製品を導入し、アイサンテクノロジー社の高精度地図データを用意すれば、すぐに自動運転の公道走行テストが可能になる開発キットを提供します。本開発キットのベータ版の提供はすでに開始しています。そのほか実証実験で得られたデータも順次公開し、自動運転技術の発展に貢献していきます。