

SIP自動走行システム

自動走行システムの実現に向けた諸課題とその解決の方向性 に関する調査・検討におけるダイナミックマップ構築に向けた 試作・評価に係る調査検討

進捗状況説明資料（2016年1月版）
2016年2月10日

ダイナミックマップ構築検討コンソーシアム

- 三菱電機株式会社
- アイサンテクノロジー株式会社
- 株式会社パスコ
- 株式会社三菱総合研究所
- インクリメント・ピー株式会社
- 株式会社ゼンリン
- 株式会社トヨタマップマスター

3. ダイナミックマップの階層構造

ダイナミックマップとは、基準点から相対位置25cmの高精度な地図（基盤的地図：路肩縁、車道リンク、車線リンク等）に、時々刻々と変化する動的データ（動的情報、准動的情報、准静的情報）を重畳したものの。

動的データ



動的データ

車両、人（歩行者、二輪車等）、信号を点で定義
渋滞情報、規制情報を線で定義

位置参照基盤

動的データと基盤的地図を関連付ける仕組み
（区間ID、マーカーポイント、緯度経度）

デジタル道路地図、車線レベル道路地図

仮想地物

実在しない地物
（車道リンク、車線リンク、交差点領域など）

MMS計測
データより
図化

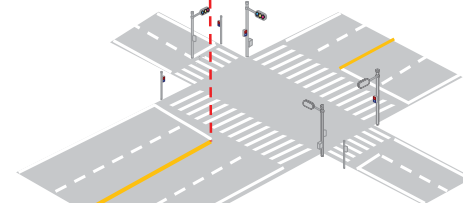
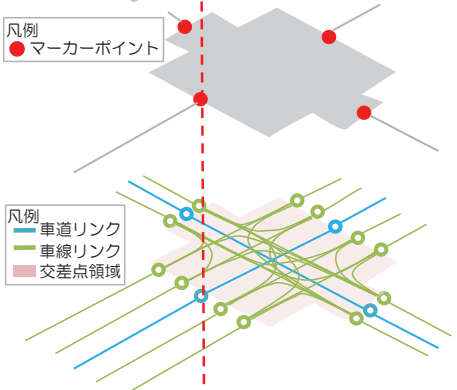


実在地物

実際に存在する地物（点群データ、画像データ）
（路肩縁、区画線、停止線、横断歩道、信号機、踏切
など）

ダイナミック
マップ

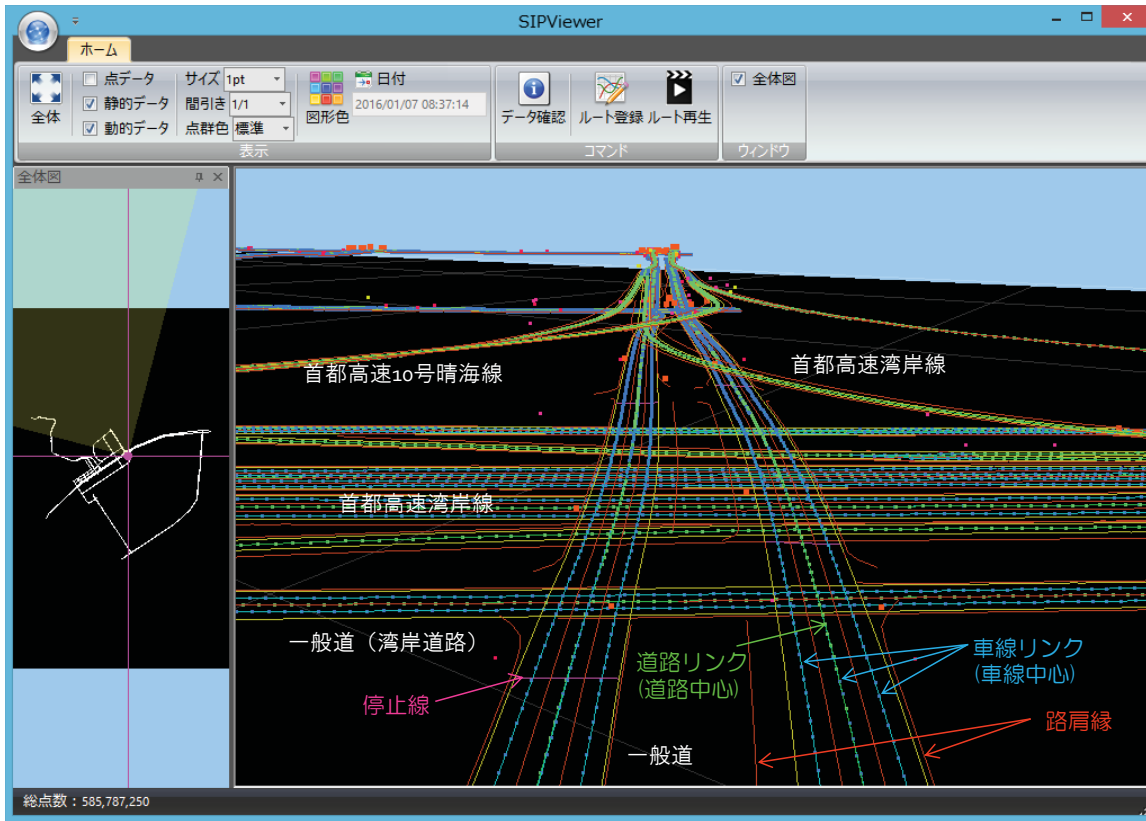
基盤的
地図



※図は階層構造の概念を示す。

6. ダイナミックマップの試作

基盤的地図と動的データの試作とともに、試作データを3D表示するダイナミックマップビューアを作成中（お台場 UseCase1/UseCase3-1/UseCase3-4を踏まえた表示イメージ）。



UseCase1
走行位置判定

UseCase3-1
走行制御（一般道）
※本線走行

UseCase3-4
走行制御（一般道）
※交差点直進

検討項目【4. ダイナミックマップ試作検証】に対応