# 走行環境のモデル化／ Dynamic Map

2015年 1月29日

白土 良太
SIP-adus
（日産自動車(株)）

# Dynamic Mapとは

## ■ 詳細な道路情報

- ➢ 高精度地図：車線レベルの道路，交差点，ICなど
- ➢ 交通ルール
- ➢ ランドマーク
- ➢ 交通事故多発地点

## ■ 道路交通状況

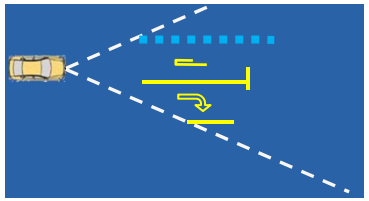
- ➢ 渋滞情報
- ➢ 交通信号機点灯状態
- ➢ 道路工事，事故現場
- ➢ 天気
- ➢ 駐車場空き情報
- ➢ 路面情報（凍結，ｳｪｯﾄ）

## ■ 他車/バイク/歩行者

**これらの情報を，時間的・空間的に統一して扱うこと**

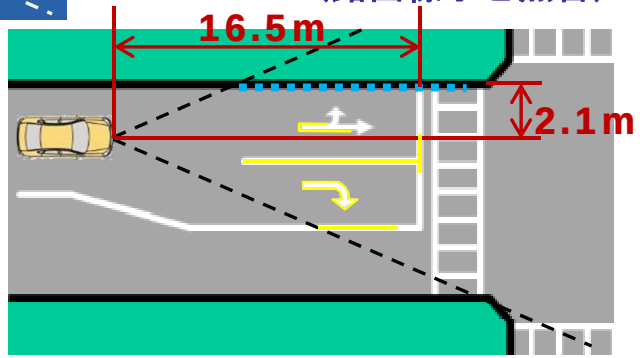
# Dynamic Mapの自動走行への適用

## 自分の位置を知る

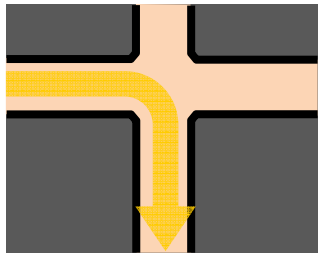


センサー出力

詳細地図と照合
（路面標示と照合）

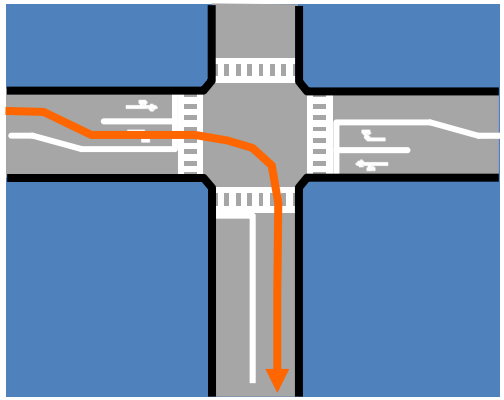



## 車線レベルのルートガイド



従来のナビ
（道路レベル）

走行車線も提示

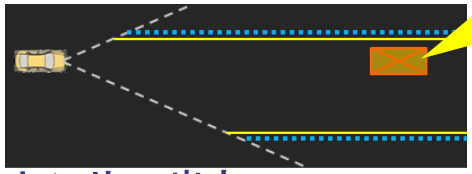


## 障害物検出の精度向上

詳細地図情報

実環境と地図情報の差から
障害物を判定

## 状況の予測

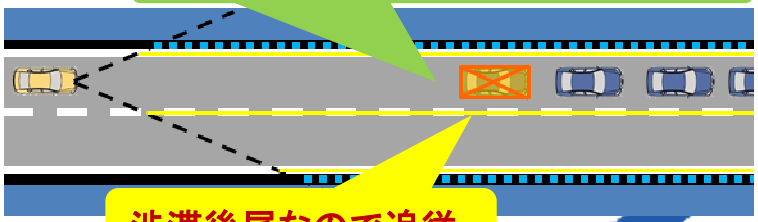


駐車車両？
それとも 渋滞後尾？

センサー 出力

詳細交通情報

*“この区間で渋滞が発生しています。”*



渋滞後尾なので追従