

自動運転技術のうれしさ;マップ

NHTSA定義自動化レベル

快適

環境



自動運転
・運転代行

レベル4

全車両管制制御

レベル3

渋滞緩和、CO2削減
・高速道路自動運転

レベル2

渋滞緩和、CO2削減
・隊列走行

レベル1

適正化
・AIシフト



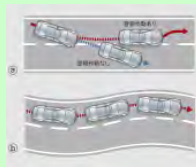
車線維持、加減速統合制御
・レーンレースコントロール

設定時間内到着クルーズ
・レーン自動変更、速度維持

車間距離制御
・ACC、C-ACC



無駄な加減速抑制
・ACC、C-ACC



車線維持制御
・LKA



車線逸脱防止支援
・LDW、LDP

制動、操舵
統合衝突回避

横滑り防止
・VSC、VDIM

デッドマン装置
・ドライバー異常時対応

衝突防止支援
・PCS、ACC



駐車支援制御
・IPA

苦手運転支援
・レーン自動変更



ぶつからない車
・どんな運転でも事故が起きない



誤操作抑制
・ICS、DSC



高機能駐車支援
・ステア、自動停止制御

物流効率、
搬送能力向上
・隊列走行

リモコン駐車、ハレット駐車

自動駐車



自動運転
・無人送迎

安全

利便

基本的な自動走行技術について

- ① 走行コースを数cmオーダーで**地図座標化**する。(=デジタル地図化)
- ② GPSや周辺認識センサ等で**自車両の位置**を数cmオーダーの精度でリアルタイムに把握しながら、設定されたコースを走行する。
- ③ 走行コース上に障害物がある場合は、周辺認識センサーで検知し、**回避動作**を行い、走行を継続する。

