

# 自動運転実験車仕様

③

前方遠距離レーダー

④

全方位中距離レーザーレーダー

②

前方近距離カメラ

⑤

GPS

①

前方遠距離カメラ

⑥

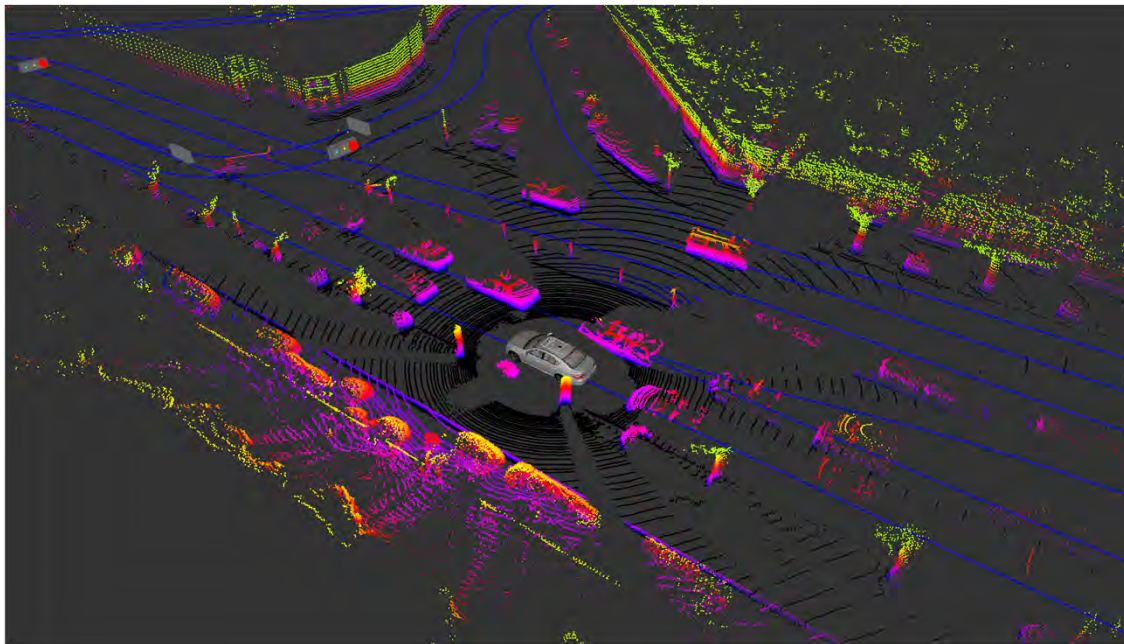
車速センサ



# 実験車の自動運転技術

## 自車両の位置推定

1. GPS衛星電波とジャイロ及び車速センサ情報での補正により位置を特定。  
(トンネルや高層ビル街等、受信不良状態が続く場所では自動走行困難となる)
2. GPSは大まかな位置特定に利用し、レーザースキャナが計測した環境の三次元構造を比較することで、高精度に位置を推定するSLAMを活用。



**SLAM;**  
Simultaneous Localization and Mapping

## 障害物の検知

360° レーザースキャナにより高分解能な障害物検知を行い、周辺の状態を正確に把握する。

# 準天頂衛星を活用し、高精度位置推定を実現

準天頂衛星システム  
からの補強信号



・精密測位アルゴリズム

「情報提供:株式会社デンソー」