

自動運転の安心・安全を支える技術

日時：2023年9月12日（火）13:00～16:45

開催：名古屋大学（東山キャンパス）南棟1F S10

安心・安全な自動運転の実現に向けては、人間が運転するときと同様の認知、判断、操作を自動かつ正確に行うことが求められます。この実現には、走行レーンや周囲状況の把握や予測、左記に基づいた迅速な走行や停止の判断、さらには車内外の遠隔監視など、多くの技術確立およびこれを運用するシステム基盤の確立が必須となっております。

本セッションでは自動運転の実現に向けた関連技術および動向について紹介します。

◆自動運転を支える車載イーサネットの機能安全とQoS実現技術

山崎 康広 (JASPAR / トヨタ自動車)

◆東京臨海部における実証実験の概要と将来に向けた期待

菅沼 直樹 (金沢大学)

◆自動運転の運行領域拡大に向けた画像センシング技術

小野 晋太郎 (福岡大学)

◆V2X通信を利用した協調型自動運転

佐藤 健哉(同志社大学)

◆ゆっくり自動運転およびRoAD to the L4プロジェクト における自動運転用インフラとの協調事例の紹介

赤木 康宏 (名古屋大学)

主催：コミュニケーションクオリティ(CQ)研究専門委員会