

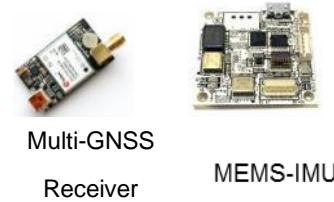
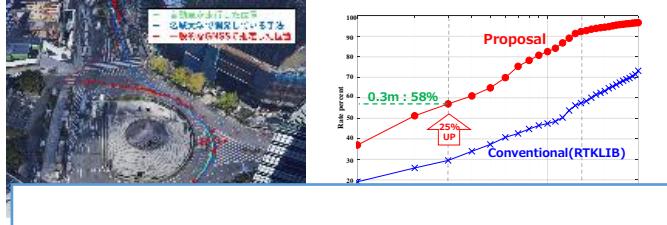
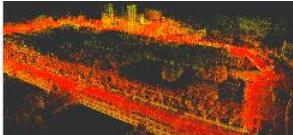
シーズ技術名
三次元地図構築技術

高精度測位／三次元地図構築技術

技術分野分類 2020 ロボティクスおよび知能機械システム関連

技術キーワード 自動運転、位置推定、地図

産業分類 G392 情報処理・提供サービス業

内 容	概要	近年、日本のみちびきを始めとしたマルチGNSS(Global Navigation Satellite System)の技術の高まりがあり、高精度な位置を利用したアプリケーションの創出が行われている。しかし、GNSSはいつでもどこでも利用できるセンサではない問題がある。そこで本研究室では、慣性センサ(IMU), 3D Lidarといった各種センサとGNSSを統合することで、市街地に適用する自動運転や、高精度地図生成に関する研究開発を行っている。
	GNSSを活用した高精度測位手法の開発	<p>Automotive レベルのセンサを活用</p>  <p>GNSS ドップラ/IMU を活用した 車両運動推定&マルチパス判定</p> 
	従来技術・競合技術との比較(優位性) 本技術の有用性	<p>従来技術・競合技術との比較(優位性)</p>  <p>Multi-GNSS Receiver MEMS-IMU</p> <p>新宿においても 30cm 以下割合 60%を達成！</p> 
	高精度三次元地図構築技術の開発	<p>測位技術を基幹とした 高精度三次元地図の低コスト化！</p>   
技術シーズ保有者	名城大学 理工学部 メカトロニクス工学科 准教授 目黒 淳一	
技術シーズ	名城大学 学術研究支援センター	
照会先	052-838-2036 / 052-833-7200 sangaku@ccml.meijo-u.ac.jp	

■知的財産

■試作品状況

無

提示可

提供可

作成日 2019年12月13日