

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智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

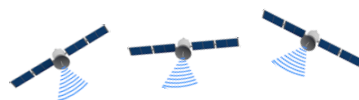
内容

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

Automotive レベルのセンサを活用



GNSSドップラ/IMUを活用した
車両運動推定&マルチパス判定



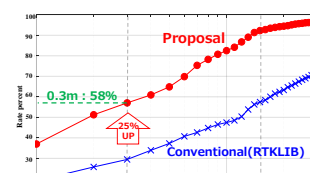
従来技術・
競合技術
との比較
(優位性)
本技術の
有用性



Multi-GNSS
Receiver



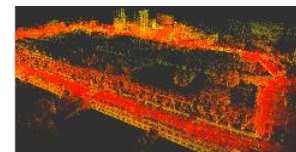
MEMS-IMU



新宿においても 30cm 以下割合 60%を達成！

高精度三次元地図構築技術の開発

測位技術を基幹とした
高精度三次元地図
の低コスト化！



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 名城大学 学術研究支援センター

シーズ 052-838-2036 / 052-833-7200

照会先 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