

クルマが自動で走る技術、実用化のビジョンや課題は??

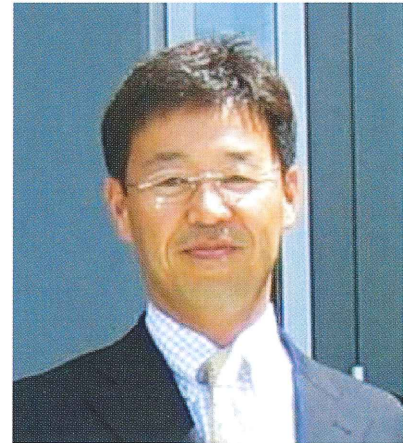
自動走行研究動向と JARIの取り組みについて

クルマ周辺の障害物を検出するセンサ技術や人工知能のような危険予測・判断技術などが飛躍的に進化しており、近い将来、人間よりも運転の上手なクルマ（クルマのロボット化・知能化による自動走行）が実用化される可能性が見えてきました。

自動走行によって、先ず第一に運転から開放されるメリットが期待されますが、交通事故の90%以上はドライバーのミスに起因しており、交通事故やCO₂の削減、ドライバー不足の解消、高齢者等の移動自由度が確保できるなど大きな社会的メリットも期待されます。

また、信頼性やドローンと似たような問題?も予想されます。

そこで政府の成長戦略に掲げられた「自動走行」の技術研究や実用化に向けた取り組み動向等をご紹介するとともに将来展望や課題についてお話しいただきます。



講師 一般財団法人日本自動車研究所(JARI)

ITS研究部 部長 **谷川 浩氏**

講演概要

- 自動走行とは
- 自動走行の研究・実証事業
- 自動走行実用化のビジョン
- 技術・ルール・ビジネス等の課題

講師略歴

- 1983年 トヨタ自動車(株)に入社、「補機」設計課に
従属。エンジン制御用 電子式点火装置、
排気制御システムを開発。
- 1992年 車載LANシステムの先行開発、標準化
活動等を推進。
- 2008年 制御システム統括部を立ち上げ、制御シ
ステム開発の仕組み作りを推進。
- 2013年 日本自動車研究所に出向、ITS研究部を
担当し現在に至る。

日時 11月11日(水) 15:00~16:30

会場 岡崎商工会議所 1階 大ホール

申込 FAXまたはE-mailにてお申込みください

【本件担当】加藤、神谷 (TEL) 53-6191 (FAX)57-2189 (E-mail) kato@okazakicci.or.jp

参加無料

FAX返信用 0564-57-2189

講演会「自動走行研究動向とJARIの取り組みについて」〔11月11日(水)〕

事業所名

ご出席者名

TEL

FAX