

2016 年 7 月 19 日
株式会社パスコ

(報道資料)

総務省：自律型モビリティシステム(自動走行技術、自動制御技術等)の 開発・実証の委託先に決定

～高度地図データベースの効率的なリアルタイム更新・配信技術の開発を開始～

株式会社パスコ（本社：東京都目黒区、代表取締役社長：古川 顕一、以下：パスコ）は、総務省から「平成 28 年度 情報通信技術の研究開発『自律型モビリティシステム（自動走行技術、自動制御技術等）の開発・実証』」に関する 4 つの研究開発課題のうち、課題Ⅲ「高度地図データベースの高効率なリアルタイム更新・配信技術の確立」の委託先に選定^{※1}され、2016 年 7 月 15 日（金）に採択通知書を受領しました。

本研究開発課題Ⅲには、パスコのほか、株式会社 NTT ドコモ（以下：ドコモ）が委託先に選定されており、ドコモは自動走行車両への高度地図データベース（以下：ダイナミックマップ^{※2}）の効率的な配信技術の開発を行い、パスコは自動走行に必要なダイナミックマップの更新技術の開発を行います。

自動走行・安全運転支援システムの実現には、高精度で常に更新されたダイナミックマップが必要となりますが、その効率的な運用のためには、ダイナミックマップの高効率な更新技術の開発が必要となります。

パスコは、今回の研究開発において、保有する高精度測量技術、画像解析技術および機械学習技術を応用して、静的情報^{※3}の道路変化箇所の自動検知技術と高効率な更新技術の研究開発を行います。

また、研究開発期間（2016 年度から 2018 年度まで）の間に、本研究において検討した技術が想定どおりに機能することを、他の研究成果と連携して横須賀リサーチパークに構築する検証環境を用いて、実証実験を行う予定です^{※4}。

パスコは、本取り組みを通して、自律型モビリティシステム（自動走行技術、自動制御技術等）の普及に貢献してまいります。

※1 総務省報道資料「平成 28 年度 情報通信技術の研究開発に係る提案の公募の結果」を参照

http://www.soumu.go.jp/menu_news/s-news/01tsushin03_02000174.html

※2 道路情報と道路上の物体に関する高精度な地図情報と、道路交通情報や他の車、バイク、歩行者等の状況に応じて変動する情報を、時間的・空間的に統一して扱う三次元空間情報

「総務省・自立型モビリティシステム（自動走行技術、自動制御技術等）の開発・実証基本計画書」より

※3 路面、車線、3 次元構造物などの情報

※4 同志社大学佐藤健哉教授、名古屋大学加藤真平客員准教授・二宮芳樹特任教授、金沢大学菅沼直樹准教授にご協力いただく予定です

■本件に関するお問い合わせ先

株式会社パスコ（報道機関） 広報部 TEL：03-3715-1048

（お客様） カスタマーセンター TEL：0120-494-800

お問い合わせフォーム <http://www.pasco.co.jp/contact/>