

4-4 ロケータの自動走行と自車位置計測技術

地中レーダーを搭載して自動走行する技術（舗装/未舗装、歩道/車道の段差をクリアできるもの）およびGPSを使用せずに自車位置を計測する技術

内容

- 地中レーダを探查現場で自動走行させる技術
⇒特定範囲内を網羅的に走行するのであれば自由軌跡でもメッシュでもよい
- 自由に走行した位置を相対座標もしくは、絶対座標で計測する技術
⇒車両接近などで走行を中断させ避難した後も、その場所まで戻れること



開発スケジュール

提案から1年程度

提案者の機会

- 部品供給・購入
- 共同・受託開発
- デモ・トライアル
- 試作発注
- 量産化生産
- 情報交換

要求仕様

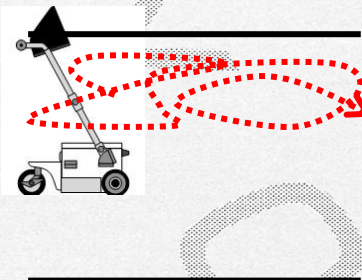
《自動走行》

- 最大時速 : 7km/h (積載重量20kg)
- 走行時間 : 連続6時間
- 最低地上高 : 2cm
- メッシュ探查の場合、その場で90度旋回が可能な事
- 歩道と車道の15cmの段差を乗り越えること

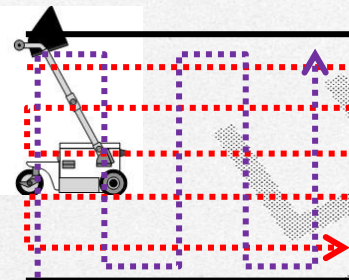
《自車位置検知》

- 位置精度 : 2m×20mを探查時に誤差±5cm以内
- 位置座標 : スタート地点からの相対座標もしくは絶対座標
- 途中で計測一時中断、再開が可能であること

走行例① 自由軌跡



走行例② メッシュ



対象とする提案範囲

- 国内
- 海外
- 企業 (公的機関・ベンチャー含む)

想定されるビジネス規模

10台程度の導入を想定 (価格等による)

現時点で求める技術の完成度

- 実用化済み (他業界などで実績あり)
- 実証済み (ほぼ完成品)
- 要素技術確立済み (これから商品化)