

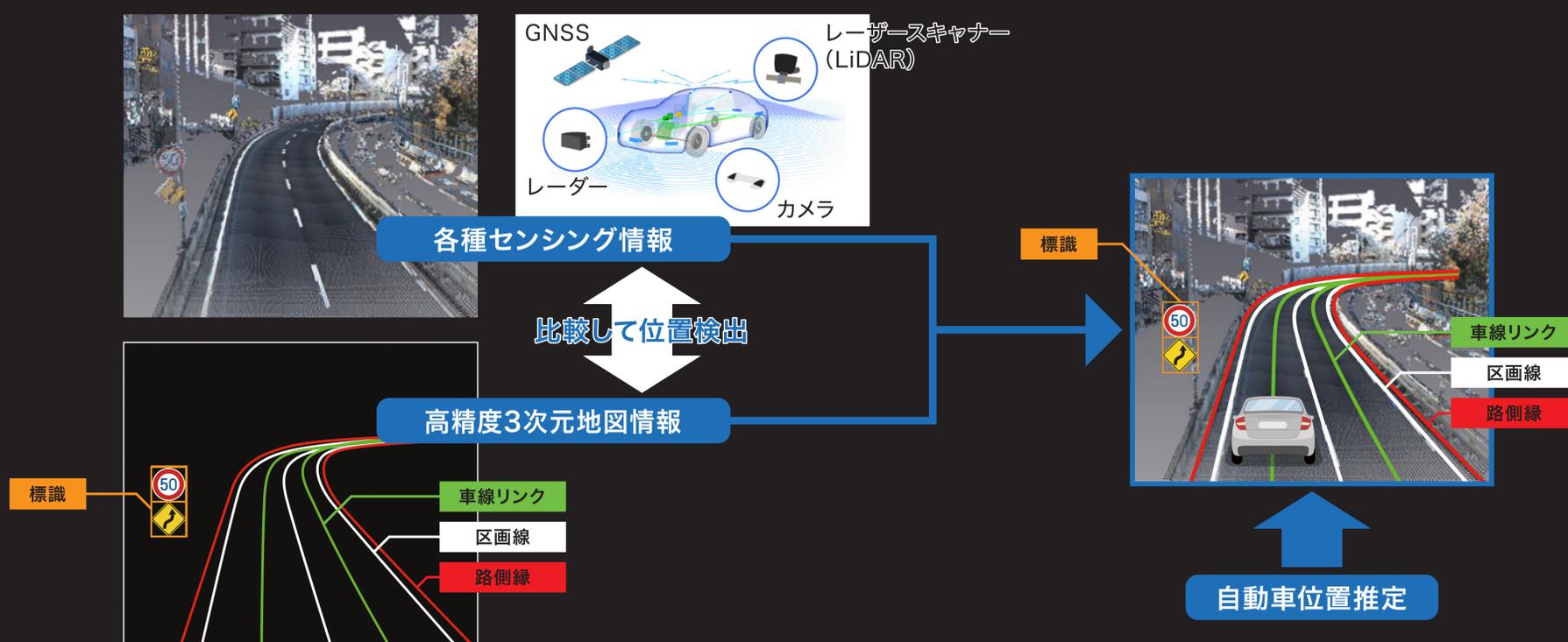
自動運転で重要なのは、自車の位置と進路の状況を正しく認識することです。 地図情報と車載機情報によりリアルタイムに状況を判断します。

ダイナミックマップとは

高精度3次元地図の役割



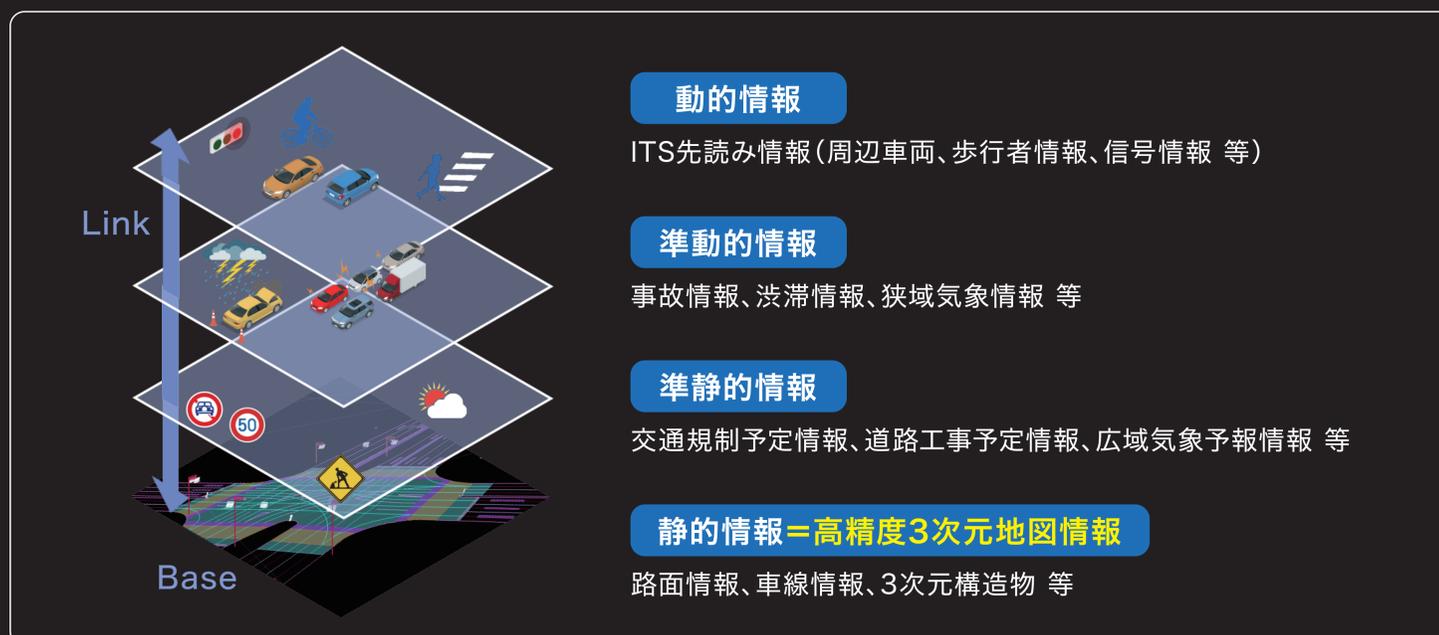
自動運転は、自車の位置を正確に推定するとともに、周辺の交通環境を瞬時に分析・判断することが求められます。高精度3次元地図情報を ①自車位置の推定 ②道路構造・交通規則/信号情報取得 ③障害物検出 等に活用することにより、カメラやレーダー等車載器の情報と合わせ、自動運転のための網羅的認識が可能になります。



ダイナミックマップという考え方



高精度3次元地図情報と、様々な主体が所有し時間とともに変化する位置特定可能な動的データ（動的情報、準動的情報、準静的情報）とを紐付けルールを定めることにより、統合的に活用する、という概念。現在のカーナビシステムよりも高度で情報量が多く、道路情報インフラやレーダー、カメラ等様々な方法で得られる情報をダイナミックマップに反映させることで、自車の位置や周囲の状況を、高精度で切れ目なく把握できます。



様々な情報を
組合せて活用

※図は、SIP資料より引用