



***** ご案内 *****

センシング技術応用研究会第230回研究例会を、下記の通り開催いたします。研究例会の参加は事前申し込みが必要です。2月28日(金)までに事務局までお申し込み下さい。多数お誘い合わせの上、ご参加いただきますようご案内申し上げます。 ※今回はオンライン開催です。

研究例会参加費：会員 無料、非会員 8,000円

参加のおすすめ

今回は移動体(ビークル)の自動化技術に着目し、特に交通分野におけるセンシング技術の応用に焦点を当てます。この分野では、個々のビークルが周辺環境を正確にセンシングするだけでなく、より大局的に交通全体の流れを認識し、効率的な運行管理を行うことが重要です。本研究例会では、最新の研究動向を紹介する2件の講演と、自動運転技術の実用例としての製品紹介を通して、最前線の技術を探ります。

記

日時：令和7年3月5日(水) 13:10~16:00

場所：オンライン開催

主催：センシング技術応用研究会

申込先：下記URLからお申し込み下さい。
右記QRコードからもお申し込み可能です。

<https://forms.gle/W6RnXjEYu1fswt4JA>



連絡先：センシング技術応用研究会 事務局

TEL:0725-53-3155 E-mail : ssstj@sensing-tech.org

—講演— (13:10~14:10)
「LiDARによる環境認識センシング」

同志社大学 理工学部 インテリジェント情報工学科 教授 橋本 雅文 氏

ビークルオートメーションでは、LiDAR（レーザレーダ）やカメラ、ミリ波レーダなどが周辺環境を認識するセンサとして利用されます。本講演ではLiDARに焦点を当て、LiDARを用いた物体認識や運動推定、走行環境地図生成などの周辺環境認識センシング技術を解説します。

—休憩— (14:10~14:20)

—講演— (14:20~15:20)
「交通流現象のセンシングと制御」

立命館大学 理工学部 教授 塩見 康博 氏

交通渋滞は多くの社会損失をもたらすため、交通流現象の理解に基づく適切なマネジメントが求められます。本講演では、センシング技術の進展に伴う交通流現象の理解・モデル化の発展経緯を解説します。その上で、交通流のマネジメント手法について、実務・研究面での取り組みを紹介します。

—休憩— (15:20~15:30)

—製品紹介— (15:30~16:00)

「自動運転システムの開発を容易にするリファレンスプラットフォーム

「Edge. Auto」

株式会社ティアフォー Product division Product Manager 岩永 明人 氏

本講演では、ティアフォーがこれまでに培ってきた自動運転技術を基に開発した車載HDRカメラと、センサやコンピュータと各種ソフトウェアツールを組み合わせた開発キットについて紹介します。