

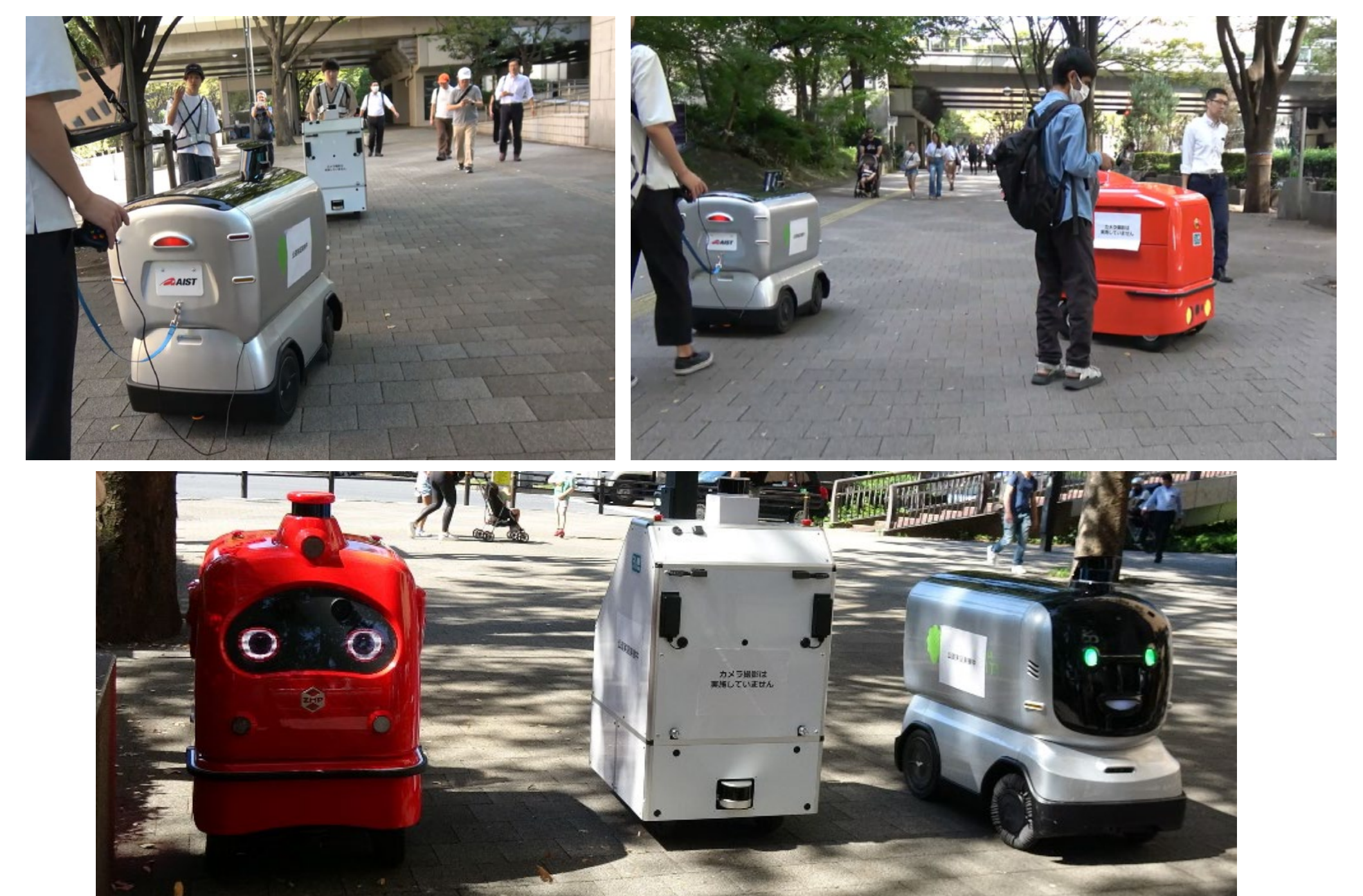
お台場での自律走行実証に参加しませんか？ ロボット募集中！

募集終了。
次回は、2026年度頭予定

- ▶ 提供する3次元点群地図（.pcd）の有効性を検証する自律走行実証
- ▶ ROS/ROS2ベースの小型移動ロボットで、bagファイルをご提供可能な方
- ▶ お台場青海南エリアにて、時期・期間は2025年中で応相談

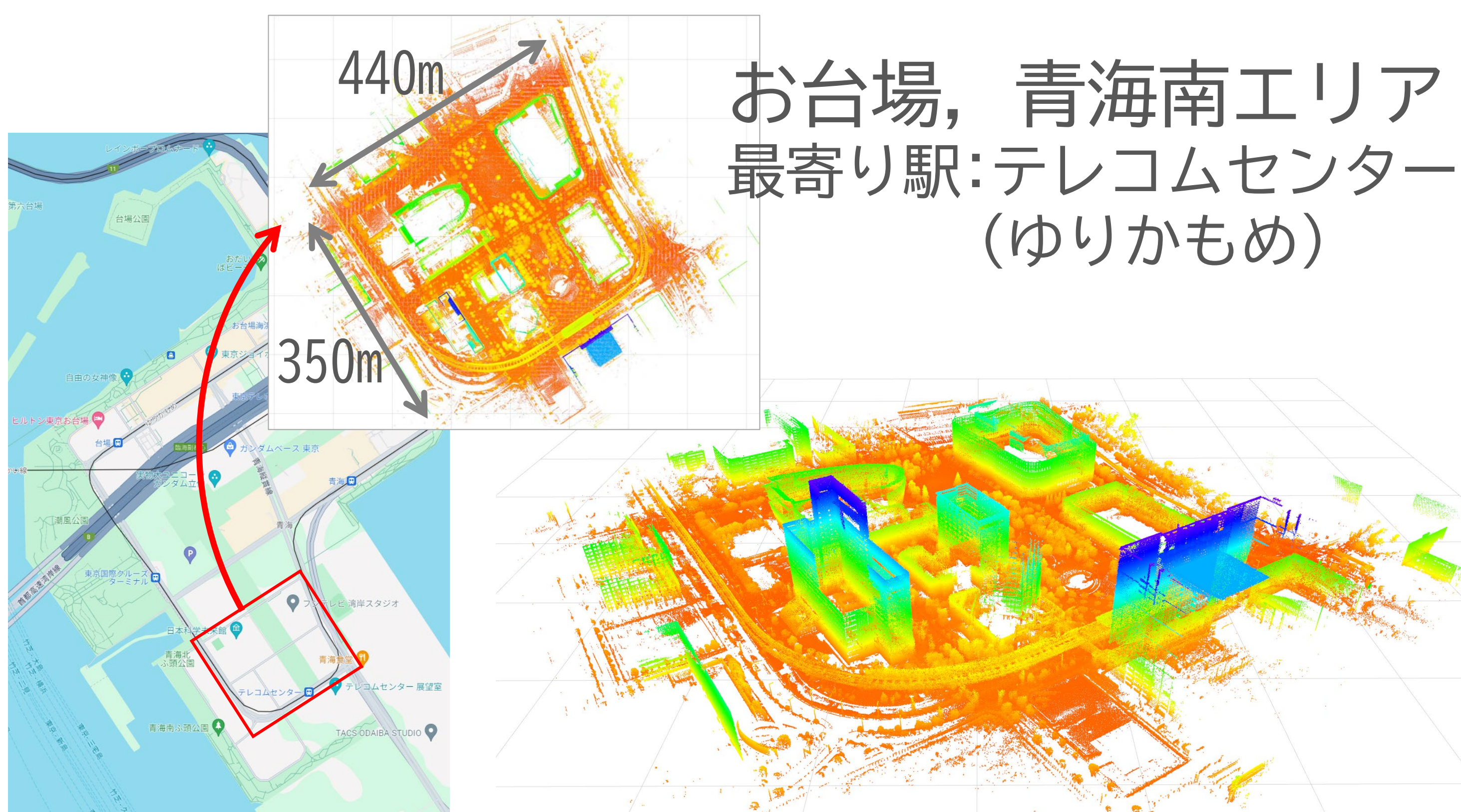
地図利用性を検証する自律走行実証

- 目指す姿| ロボットが自律走行に使用する地図情報の共有化
- 解決方法| 実証ごと・個別にロボット事業者が地図計測せず、維持管理された3次元地図を各社が利用可能な仕組みを確立
- 実証の目的|
 1. 共有用に作成した3次元点群地図が自律走行利用可能か検証
 2. 色付き点群, 占有格子地図等, 他の地図データ提供需要調査



昨年度の西新宿実証の様子

使用いただく3次元点群地図（.pcd）



- データ仕様| ボクセル解像度 5cm程度, (x, y, z)のみ, 色なし点群
- 精度| 地図レベル500相当（最大誤差25cm程度）
- 座標系| EPSG6677（平面直角座標系 IX(9)系）
- フォーマット| .pcd形式

*走行範囲はエリア全域でも一部でも構いません

参加条件、提供可能なサポート

- 屋外歩道を自律走行可能な小型移動ロボット
- 3次元点群地図を自律走行に使用いただくこと
 - 必要に応じてデータ変換や加工して構いません
 - 何にどの程度使うかは問いません（自己位置推定, 経路計画, ルート設定時に参照等）
- 3次元点群地図をどう使ったか共有いただくこと
- rosbag形式で走行ログを共有いただくこと（Lidar, imu, 自己位置など、一部トピックのみ）
- 実証期間中の機材保管・充電・作業場所を提供します
- 警察庁への車両認可申請サポートします
- 警視庁への走行認可（実証実施計画）はこちらでまとめて申請します

NEDO新技術先導研究プログラム（2023～2025）

異種・多様なロボットを支える継続学習型ソーシャルツイン基盤



産業技術総合研究所 人工知能研究センター 社会知能研究チーム

担当者：佐々木 洋子 連絡先：y-sasaki@aist.go.jp

産総研
ともに挑む。つぎを創る。