

自動車研究会

〔委員長〕大熊 繁（名 大）

〔幹 事〕正木良三（日 立）

日 時 9月20日（金）10：00～15：00

場 所 有明プラザ F 会議室（東京都江東区有明 3-1，TFT（東京ファッションタウン）ビル西館 9 F，新橋駅から東京臨海新交通「ゆりかもめ」で 21 分「国際展示場駅」下車 駅に直結，新木場駅から東京臨海高速鉄道「りんかい線」で 5 分「国際展示場駅」下車徒歩 5 分，詳細は，<http://www.tft.co.jp/>にあるアクセスマップを御覧ください。

Tel：03-5530-5881（代）

協 賛 自律型安全走行支援センサシステム調査専門委員会（委員長 藤田泰彦，幹事 星 伸一，幹事補佐 坂 雅和）

議 題 テーマ「自律走行，走行支援システムとセンサ」

座 長 藤田泰彦（本田技研），星 伸一（茨城大）

VT-02-14 ミリ波レーダへの ZoomFFT 処理方式適用の検討

黒田浩司，高野和朗（日 立）

VT-02-15 車載用近距離レーダの開発

岡村茂一，小玉勝久，松岡克治，赤須雅平（三菱電機）

VT-02-16 運転支援システム用フュージョンセンサ

中村隆一（富士通テン）

VT-02-17 不整地走行車両のための，自律的走破可能性判別システム

橋本一馬，油田信一（筑波大）

VT-02-18 レーンモニタリングシステムの開発

西田 誠，里中久志（トヨタ自動車），吉川典成（アイシン精機）

高橋 新（豊田中研）

VT-02-19 画像処理による後側方監視システムにおける実走行環境適応手法の提案

滝沢 圭，榎本暢芳，谷口恭弘（東 芝）

VT-02-20 ビジュアルサーボによる自動操舵 ラジコンカーでの実証実験

新井康人，藤平忠弘，足立修一（宇都宮大），藤原幸広（本田技研）

VT-02-21 3次元 VR 装置によるドライビングシミュレータの開発と運転技能のモデル化

金 鐘海，松井良道（名 大），早川総一郎（豊田工大）

鈴木達也，大熊 繁（名 大），土田縫夫（豊田工大）