

ダイナミックマップ2.0 コンソーシアム 成果報告会

開催日：2019年11月8日(金) 13:00～17:30
場 所：TKP 東京駅セントラルカンファレンスセンター
10階 ホール10A
(〒103-0028 東京都中央区八重洲 1-8-16 新槇町ビル 10F)



主催：ダイナミックマップ2.0 コンソーシアム
共催：名古屋大学情報学研究科附属組込みシステム研究センター，
名古屋大学未来社会創造機構モビリティ社会研究所，
同志社大学モビリティ研究センター，
名古屋大学 COI，人間機械協奏技術コンソーシアム



開催概要：

自動車の安全運転支援や自動運転に車載センサは欠かせませんが、各センサの検知範囲は限られており、それを補うには周辺の車両や道路インフラとの情報共有が必要です。ダイナミックマップは、センサからの動的情報を地図という共通の意味空間上で共有・管理するための情報基盤です。我々ダイナミックマップ2.0 コンソーシアムは、2016年からダイナミックマップのソフトウェアの研究・開発に取り組んできました。今回、これまでの研究成果と来年度からの活動方針についてご報告するために、オープンな報告会を開催させていただきます。

プログラム：

- | | |
|-------------|---|
| 13:00-13:15 | 開会挨拶 高田広章（名古屋大学・教授） |
| 13:15-13:20 | 来賓挨拶
古賀康之氏（内閣府 SIP 自動運転担当 企画官） |
| 13:20-14:20 | 招待講演
「HD マップと自動運転」
マンダリ・カレシー氏（TRI-AD 株式会社・自動運転担当副社長） |
| 14:20-14:35 | 休憩 |
| 14:35-16:15 | コンソーシアム成果報告
「全体概要」 佐藤健哉（同志社大学・教授）
「DB システム」 芦田敬（株式会社 NTT データ MSE・主任）
「データ定義と品質管理」 渡辺陽介（名古屋大学・特任准教授）
「通信」 槇晶彦（富士通株式会社）
「アプリおよび実証実験」 草山真一（名古屋大学・研究員） |
| 16:15-16:30 | 休憩 |
| 16:30-17:10 | コンソーシアム参加企業報告
パナソニック株式会社
ヤマハ発動機株式会社 |
| 17:10-17:30 | 今後の計画 高田広章（名古屋大学・教授） |
| 18:00-20:00 | 交流会（別会場） ※交流会は別途参加費が必要です |

参加申し込み：

メンバー以外でも参加できます。成果報告会は参加費無料です。（交流会には参加費が必要です）
下記の URL より参加のお申し込みをお願いいたします。

<https://ws.formzu.net/fgen/S42154261/>