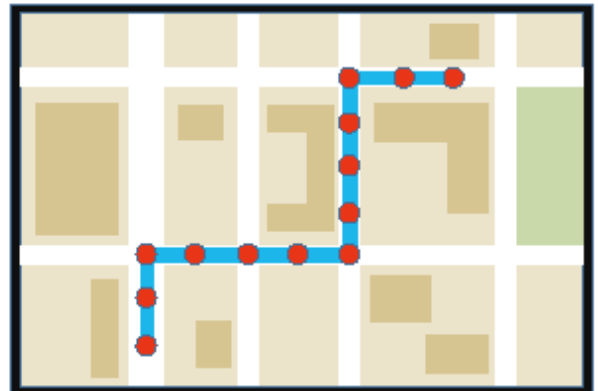
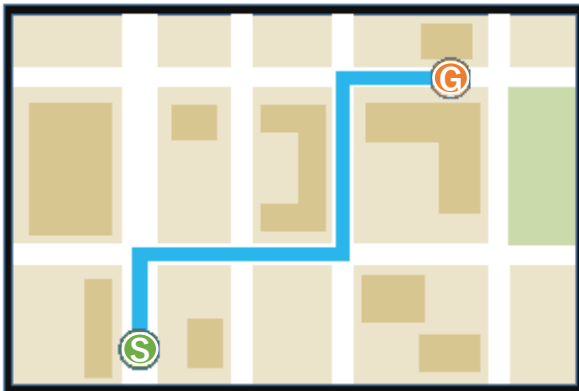


自動走行用WAYPOINT生成システム

ナビアプリやカーナビ等、ナビゲーションシステムにより検索された経路情報から、自立走行時の経路上の地点情報（WAYPOINT）を生成するシステムです。お客様の環境に合わせたソフトウェアをご提供いたします。

システム概要

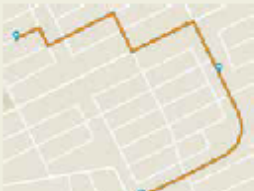


上記図のような既存のナビアプリ、カーナビ等で検索された経路情報から、WAYPOINT（右上図の赤点）と呼ばれる地点情報を生成することができます。

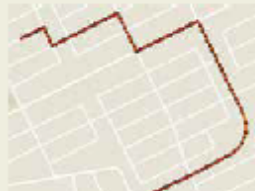
自律走行システムは、走れる道の範囲の検知、障害物を避けるなど、その時の状況によって生成する動的で局所的な経路計画が主となるので、生成されたWAYPOINTを自律走行システムに適用することによって、どの地点を通過していけば良いか、大局的な経路計画を決定することができます。

利用例：OSMを利用した経路検索とWAYPOINT生成

OSM (OpenStreetMap) は、自由利用、自由編集可能な地図になります。OSMで経路検索を行い、経路情報からWAYPOINTを生成して、自律走行システムであるROSに対してWAYPOINTを適用しました。



OSMの地図情報を利用して経路検索を行います。



経路検索で得た経路情報を元にWAYPOINTを生成します。WAYPOINTは、経度緯度の座標情報として成可読です。



生成したWAYPOINT情報を、自律走行システムROSに適用して、走行してほしい大局的な経路計画を決定することができます。

利用可能性



地図の自由編集可能なOSMと合わせて利用することで、独自のドローン用、トラクター用の経路地図を作成することができ、自律走行システムを備えたドローンやトラクターに生成したWAYPOINTを適用することで経路計画をスムーズに行う利用方法が考えられます。