

# News Release

2017年11月30日

## 報道資料

### パイオニアの走行空間センサー「3D-LiDAR」が ティアフォーの自動運転システム用オープンソースソフトウェア「Autoware」に対応

パイオニアが開発を進めている走行空間センサー「3D-LiDAR」が、株式会社ティアフォー（本社：愛知県名古屋市長：竹岡尚三、以下「ティアフォー」）の自動運転システム用オープンソースソフトウェア「Autoware」に対応しました。この対応は、ティアフォーが「Autoware」で当社製「3D-LiDAR」の信号を処理するためのドライバソフトウェアを開発したことで実現しました。これにより、「Autoware」を採用している企業や研究機関が行う自動運転の実験において、当社製「3D-LiDAR」の活用も可能となります。

「Autoware」は、名古屋大学、長崎大学、産業技術総合研究所などが共同開発した世界初の自動運転システム用オープンソースソフトウェアです。既存の車両やセンサーなどと組み合わせて自動運転システムを構築できるため、自動車メーカーをはじめとする多くのメーカーや、大学などの研究機関で採用されています。

「3D-LiDAR」は、遠方の物体までの高精度な距離の測定や、物体の大きさを検出できるセンサーで、物体形状の把握も可能なため、自動運転に不可欠なキーデバイスとされています。当社は、2020年以降の量産化を目指し、高性能で小型、低コストな「3D-LiDAR」の開発を進めており、本年9月より、国内外の自動車メーカーやICT関連企業などへサンプル供給を開始しています。

今後当社は、「Autoware」を採用している企業や研究機関などへ「3D-LiDAR」のサンプルを供給するなど自動運転関連の開発を推進し、自動運転の早期実用化に貢献してまいります。

#### 【株式会社ティアフォーについて】

名古屋大学の自動運転技術に関する研究開発成果を利活用し、自動運転の認知、判断、操作にかかる機能モジュール、並びにそれらに関する情報処理プラットフォームを提供する大学発のベンチャー企業。最先端の研究開発を行うメーカーや大学向けに、オープンソースの自動運転システム用ソフトウェア「Autoware」を基盤としたソリューションを提供するなど、将来の自動運転技術に関するオープンイノベーション創出に貢献しています。

<http://www.tier4.jp/>