

## 「道路政策の質の向上に資する技術研究開発」（令和6年度採択）

## 中間評価結果（公表用／ハード分野）

番号	研究名	研究代表者	評価
2024-5	非 GNSS 環境下における高精度自己位置計測システムの技術研究開発	京都大学 特定研究員 西野 朋 季	B
<p>&lt;研究の概要&gt;</p> <p>本研究では、画像と距離を同時に計測できる『センサフュージョンシステム』を応用し、GNSS が受信できないトンネル坑内でも、50km/h 走行する車両の自己位置を、トンネル延長に関わらず、誤差±5cm 以内にて測位できる計測システムを開発する。</p> <p>&lt;中間評価結果&gt;</p> <p>センサフュージョンシステムの静的計測性能の確認など一定の成果は得られているものの、現在の計画のまま道路トンネルの実環境に照らして汎用性の高い自己位置計測システムが開発できるか不透明である。よって、指摘事項に留意しながら現行のとおり推進することが妥当であると評価する。</p> <p>&lt;指摘事項&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・次年度の検証対象が実大トンネル実験施設のみで、目標とする性能が担保された汎用性の高い自己位置計測システムが最終的に開発できるのか不透明であり、計画の軌道修正が必要である。</li> <li>・トンネル内の照度や内面の特徴、平面・縦断線形など、実際の使用環境を考慮して検討を進める必要がある。</li> <li>・予算執行内容や参加研究者の連携の仕方について具体的に示してほしい。</li> <li>・最終的に、提案手法のロバスト性や信頼性についても明確にしていきたい。</li> <li>・他の計測技術との差別化など当該センサフュージョンカメラを用いるメリット、目的等についても考察されたい。</li> <li>・既存または開発中の他の類似技術に対する有用性も含め、実用面での検証を早めに進めることが求められる。</li> </ul>			

※本中間評価は、新道路技術会議の各委員が評価を行い、第53回新道路技術会議において審議したものである。