

特徴

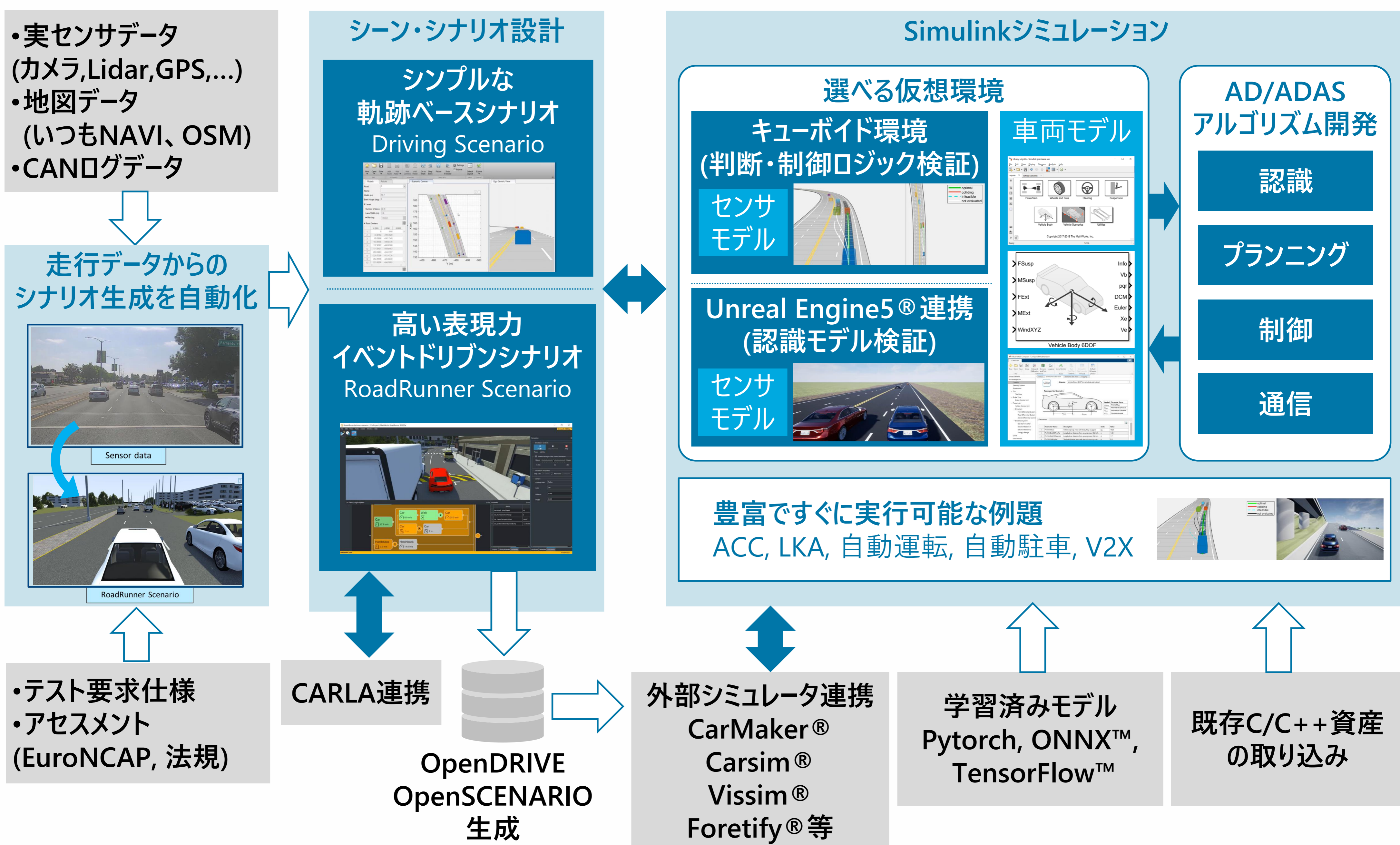
- » 開発の段階・対象に合わせた仮想環境の提供
- » カメラ・レーダー等センサを含む車両モデル
- » 認知・判断・制御等各種アルゴリズム開発
- » シーン・シナリオ設計機能
- » OpenDRIVE/OpenSCENARIO生成
- » 外部シミュレータとのコシミュレーション機能

ADAS/自動運転シミュレーション

開発の課題先出し、工数削減を可能にするシミュレーション開発環境

日々進化するADAS/自動運転のアルゴリズム開発には膨大な検証シナリオが必要です。早期の市場投入を実現するためにはシミュレーションによる課題先出しも不可欠です。MATLAB、Simulink、RoadRunner製品を活用することで、効率的なADAS/自動運転シミュレーションを実施いただけます。

- ・ 目的に応じて選択可能なセンサモデルと仮想環境
- ・ マウス操作で手早く道路シーンとテストシナリオを設計
- ・ 走行時のセンサデータ/地図データからシナリオ生成、NCAPシナリオの机上検証
- ・ 外部シミュレータとのコシミュレーション



Automated Driving Toolbox, RoadRunner, RoadRunner Scenario, Simulink 3D Animation, Vehicle Dynamics Blockset

特徴

- » 直感的な操作で利用できる3Dシーン・シナリオ作成ツール
- » 地図データの読み込みで道路作成を半自動化
- » MATLABによるNCAPシナリオ生成
- » Simulinkによる燃費電費シミュレーションに活用

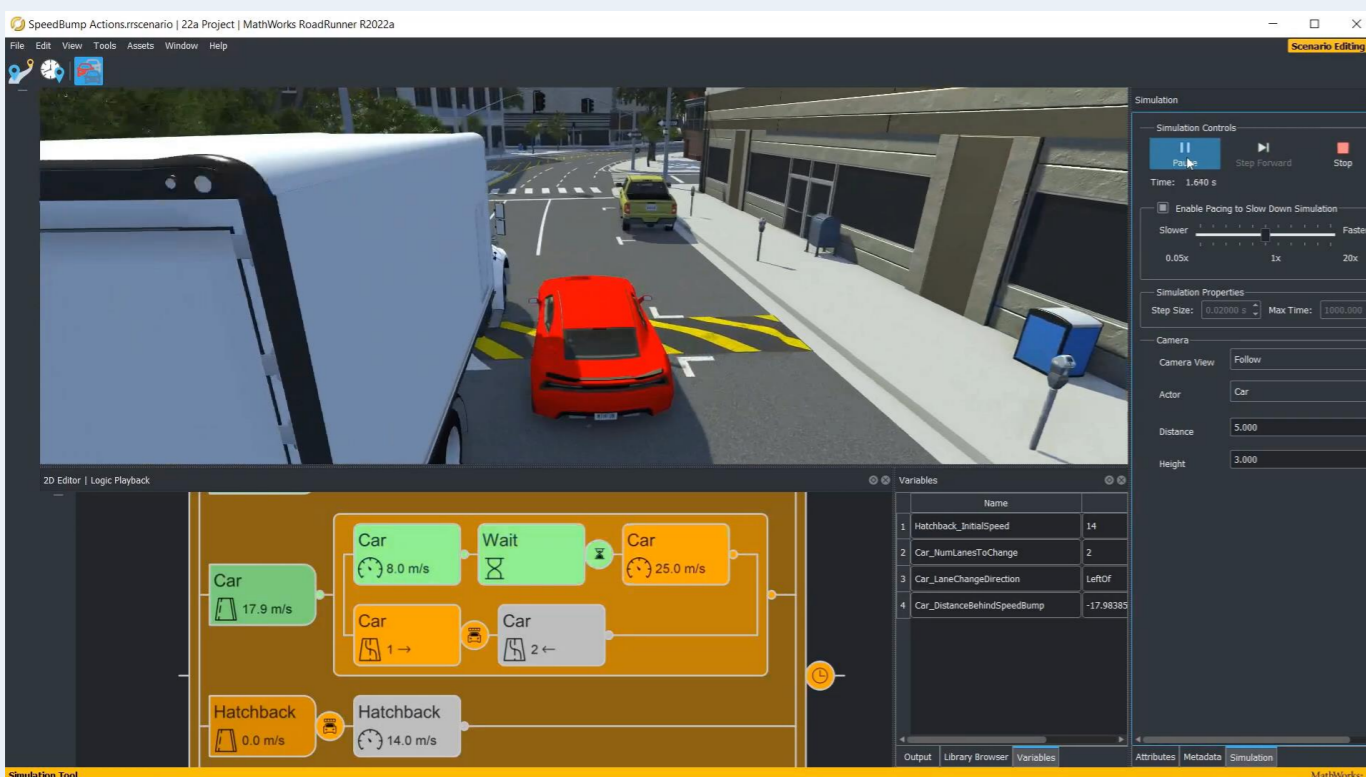
次世代EVの電費計算から ADASのNCAPまで机上で検証

ご用途に合わせたテスト設計とシミュレーションを効率よく実行

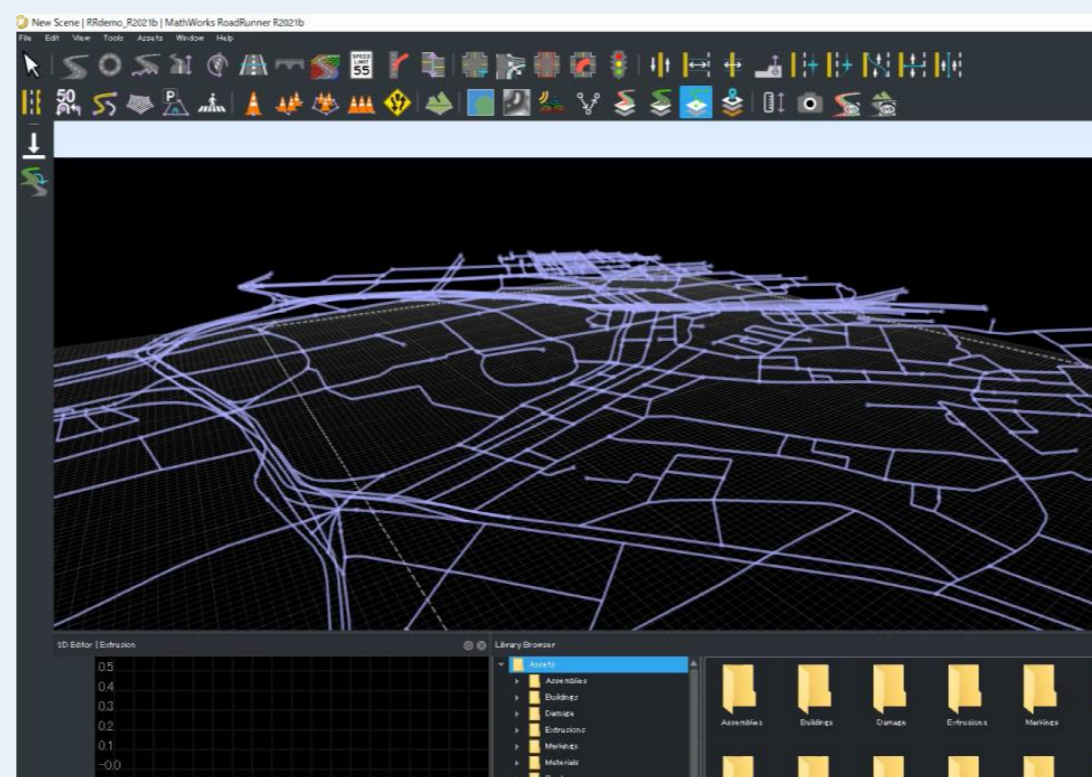
EVの電費計算や、EuroNCAPの机上試験、など様々なお客様のご用途に合わせたテストシナリオ設計とシミュレーションを実行できる環境を提供します。

テストシーン・シナリオ設計

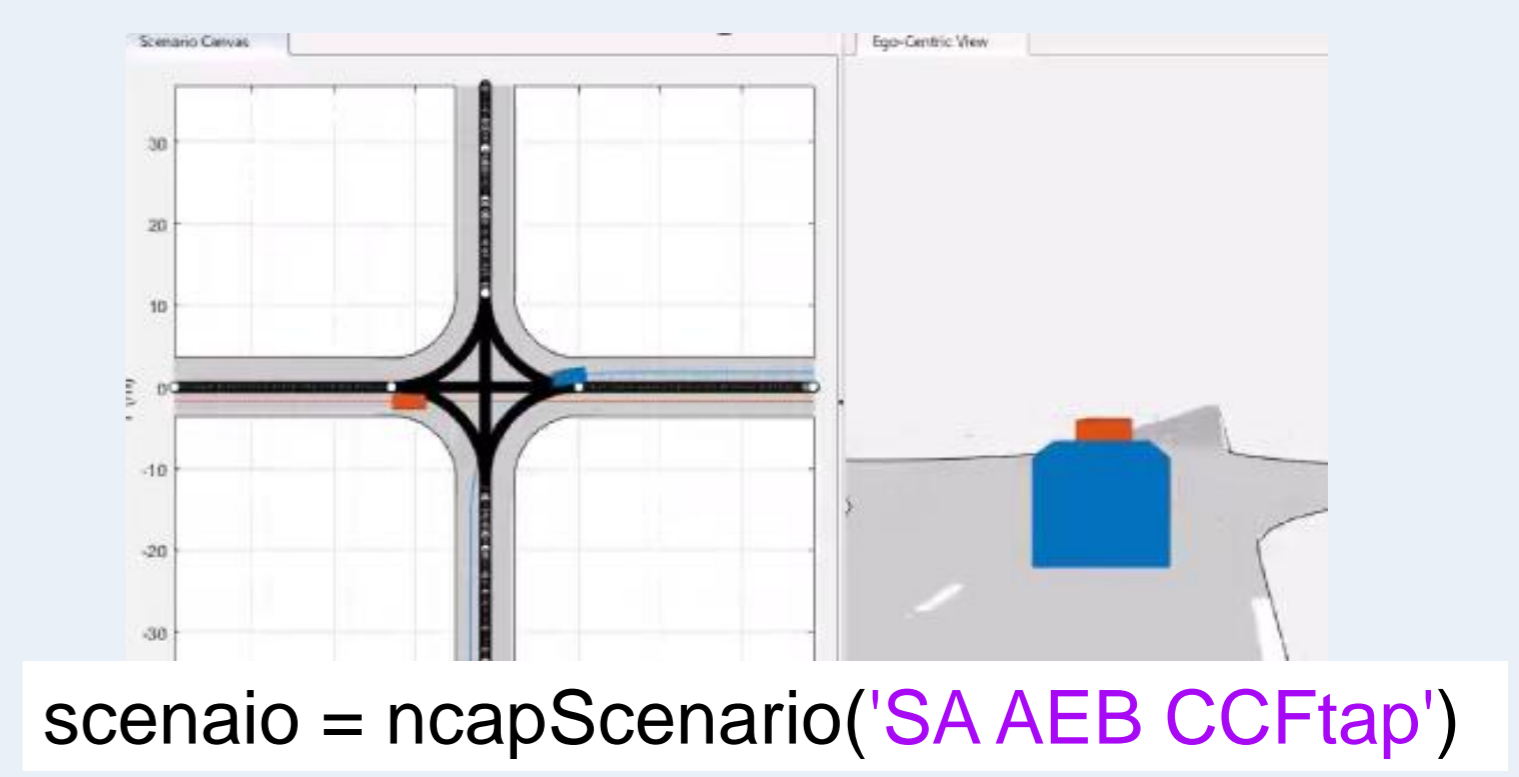
直感的なシーン・シナリオ作成GUI



SD/HDマップから実道路を再現



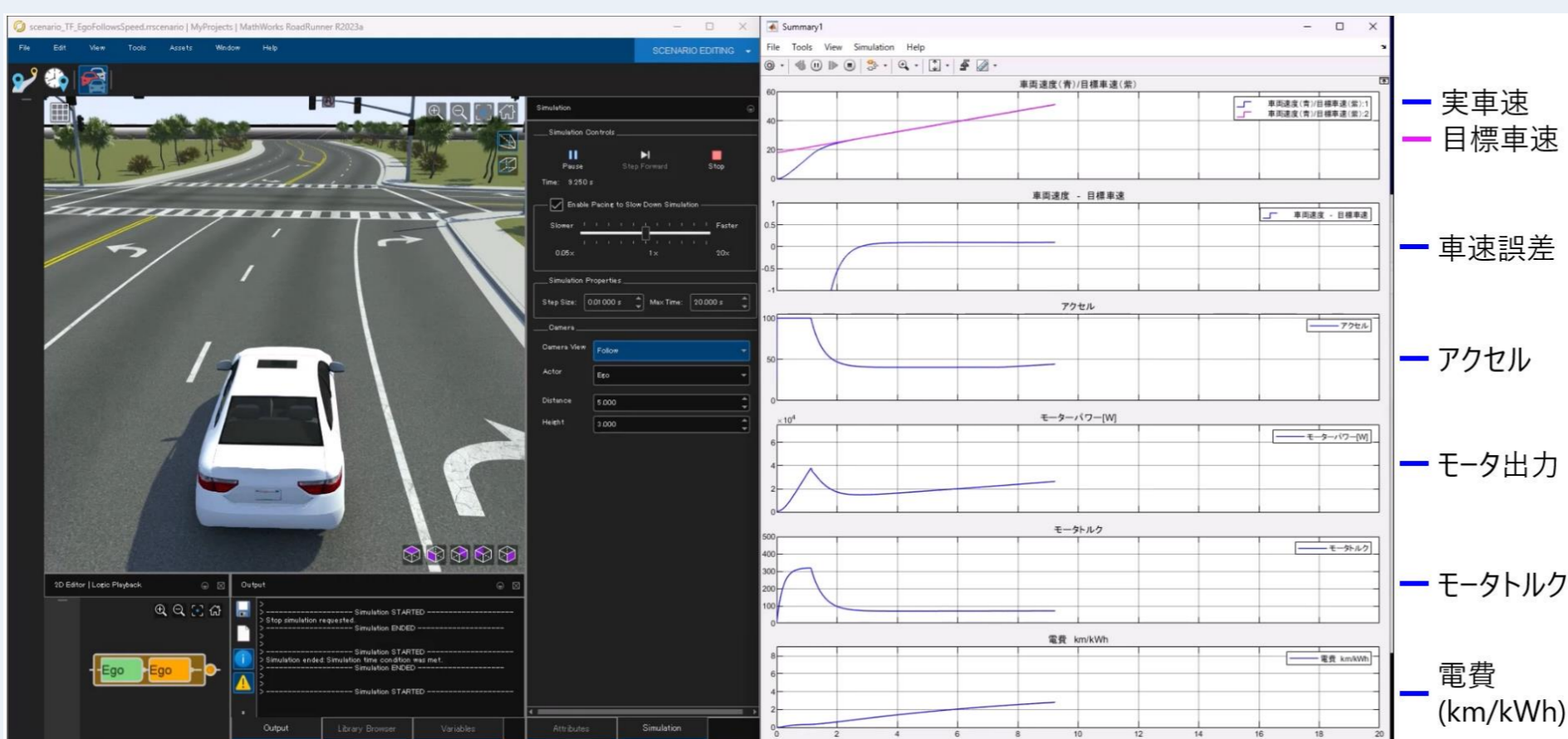
関数1つでNCAPシナリオを生成



RoadRunner, RoadRunne Scenario, RoadRunner Scene Builder, Automated Driving Toolbox

シミュレーションによる評価

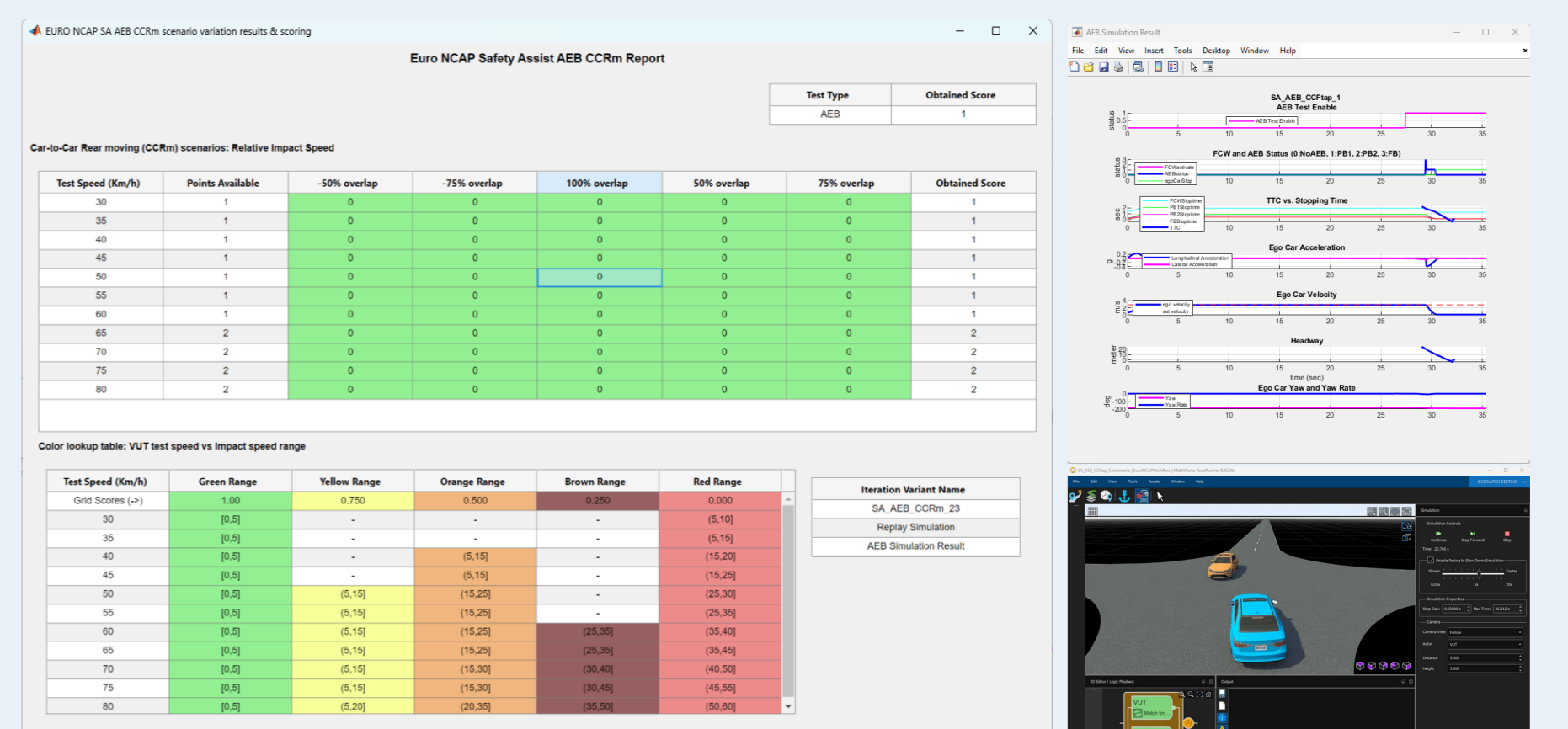
3D仮想環境におけるEV車両のモータ出力・電費計算



カスタマイズ可能な
EV/HEVの車両モデル

Powertrain Blockset,
Vehicle Dynamics Blockset,
Simscape

NCAP机上試験の管理/実行/レポート/結果確認
Simulink Test



Euro NCAP用アセット

RoadRunner Asset Library