

# 自動車工学特論 第1回レポート

17344229-Jiawei NIU

2017.10.12

私は障害物認識等の様々な機能を有し、自然環境で自律移動する搭乗可能なロボットについて研究を行っている。ロボットはLiDARとカメラにより障害物を識別し、回避行動をとることができる。この手法を自動車に適用することで、安全性の高い自動車を作ることができると考えられる。障害物が急に出現する突発事象に対しても柔軟に回避行動がとれるためである。これは無人操縦車に適用可能な技術である。