

## ドイツ連邦教育研究省 (BMBF) 局長が本学 SIP 自動運転 DIVP プロジェクトを訪問

Visit to KAIT by Prof. Dr. Ina Schieferdecker, Director General, BMBF (The German Federal Ministry of Education and Research)

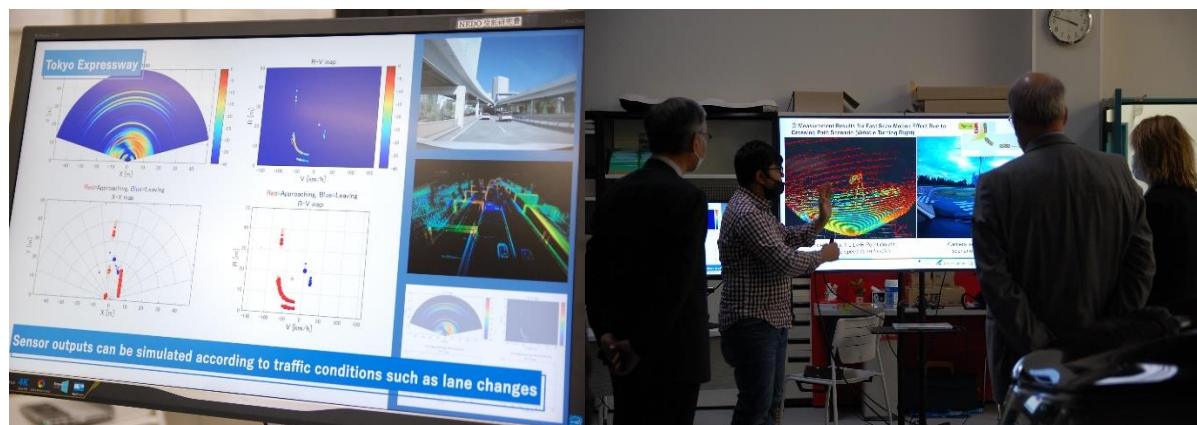


(前席中央左; Prof. Dr. Ina Schieferdecker 氏)

10月27日(木)ドイツ連邦教育研究省(BMBF)局長の Prof. Dr. Ina Schieferdecker 氏、ドイツ大使館の Dr. Lothar Mennicken 氏が DIVP (Driving Intelligence Validation Platform) プロジェクト、及び、日独連携の VIVID (German-Japan joint virtual validation methodology for intelligent driving systems) プロジェクトを視察するため、本学 KAIT を訪問されました。

VIVID プロジェクトは、(独)BMBF が支援する VIVALDI プロジェクトと(日)内閣府 SIP 自動運転が支援する DIVP プロジェクトによる連携研究プロジェクトです。自動運転の安全性評価を共通の目的として、センサから観たリアルな仮想空間を生成し、正にデジタルツインのシミュレーション環境で、自動運転の開発/評価の加速に貢献しようとするものです。

この度、VIVID プロジェクトは BMBF の資金援助を受けた日独連携研究開発協力プロジェクトの中で、最も成功したプロジェクトの一つに選ばれ、日本側リーダーの本学 KAIT が Prof. Dr. Ina Schieferdecker 氏の訪問先に至ったとのことです。



まず初めに、DIVP プロジェクトリーダーである本学の井上秀雄特任教授から、DIVP シミュレーション、VIVID プロジェクトの説明が行われ、その後実際のセンサの実験車両やリアルなシミュレーションの様子を見学されました。Prof. Dr. Ina Schieferdecker 氏は、プロジェクトメンバからの説明にも熱心に耳を傾けられ、総じて、DIVP プロジェクト、そして、日独連携 VIVID プロジェクトの成果を、良くご理解頂けました。

今後も、自動運転車の社会実装や安全基準などの標準化のために、この日独連携 VIVID プロジェクトの成果が活用されていくものと期待されています。

(文責;KAIT 先進自動車研究所 所長・特任教授 井上 秀雄)



(KAIT, E6 自動車工学棟にて)