デジタルトランスフォーメーション(DX)

自動運転とアジャイル開発



無人で稼働するコマツの自律運転建機(出所:コマツHP)

械・土など)に関す せるソリューショ 全・生産性を向上さ ICTでつなぎ、安 るさまざまな情報を

前回、デジタルトランスフォーメーション (DX) を すすめる新たなデジタル技術の一例として「5G(第5 世代移動通信システム) | をご紹介しました。 今回は、 5Gと同様に新たなデジタル技術の一例として取り 上げられている「自動運転」について各社の取組 事例をご紹介するとともに、デジタル技術を迅速に 取り入れるための方法である「アジャイル開発」に ついてもあわせてご紹介します。

まなものが登場して

用途としてはさまざ

また、自動運転の

います。以下ではそ

自動 (運転(建設機械)

2018」において、 があげられます。 コマツは、建設現場 に携わる人・モノ(機 ATEC JAPAN で開催された「CE ・葉県・幕張メッセ の最新の建設機械 の例として、コマ 2018年10月、 建設機械の自動運

ることで、 きを検知し、 の姿勢角を正確に検出すること 握に役立てます。また、搭載さ される位置情報を正確に読み取 PSやGLONASSから発信 アンテナが搭載されており、 れる慣性センサユニットは車体 (グローバル衛星測位システム) コマツの建機には、 建機自体が自らの車体の傾 自らの正確な位置把 自動で補正するこ G N S S G

ることで、 無人での自律稼動が実現され 生産性や安全性の向

掘削・ 後、 知を行いながら指定された場所 ショベルから土砂を受け取った 作業の様子が紹介されました へ運搬・排土するといった、そ で動くクローラダンプが、 ーによる地形計測を行いながら れぞれ完全に自律化された協調 AIを用いた画像分析やセンサ て、無人で動く油圧ショベルが、 (上図参照)。 また、上記事業の一環とし カメラなどによる障害物検 「スマートコンストラクシ の取り組みを出展しまし 旋回・積込を行い、無人 油圧

ティバスによる、

自動運転の実

人産業技術総合研

究所

(以下、

「産総研」) の開発したコミュニ

証実験があげられます。

とができます。

自動運転 例としては、

が周囲の状況を適切

知能等のシステム

「動運転とは、

運転することとされ

つ安全に自動車等を に判断し、自律的か

ています。

自動運転で駆動する路線バス 国立研究開発法

(路線バス)

携して研究開発と実証を進 空間における自動走行等を活用 います。 装に向けた実証」を幹事機関と した端末交通システムの社会実** けた研究開発・ 動走行システムの社会実装に向 よび国土交通省から「高度な自 して受託し、 産総研」は、 他の事業会社と連 実証事業:専用 経済産業省

ラを設置し、 小型バスをベースに改造した車 た。自動運転バスには、 運行する社会実験が行われまし 路区間において自動運転 テムを用いて運行状態を把握し、 両が用いられ、 したバス専用道路および一般道 の路線を用いて、 立市と協力し、「ひたちBRT_ この実証実験では、 遠隔運行管理シス 車両内外にカメ 廃線敷を利用 市販の バスを

バス専用道路および一般道を用いた 自動運転バスの実証実験

GNSS/QZSSアンテナ、通信アンテナ 後方LiDAR 側方LiDAR 前方カメラ 自動ステアリング 自動アクセル・ブ 自動ウインカー 0 LIDAR 12.74 磁気マーカセンサ



自動運転バス実験車両 かり

早期 する予定であるとしており、 通 0 !事故の削減や高齢者の移動手 転 休 の実用化を目指してい 確保に資するものとして、 バスの公道実証事業を実施 京都総合経済研究所 います。

と同

民様に、

自らの位置把握のた

信

ンテナが搭載されています。 めにGNSSアンテナや通

ま

マツの

自

[動運転の路線バ 建機に搭載され

スにも、 ている

0 コ

研究員 調査部長 楢舘孝寿 古勝元彬

|参考文献 H P

産業技術総合研究所HP 情報処理推進機構 「アジャイル開発の進め方.

されるAIにより分析、 囲の状況を収集・把握し、

判断す 搭載 DAR等のセンサーにより、

周

後方に設置されているLi

ミリ波レーダーや前方、

側

方に設置されているカメ

ることで自動走行を可能として

います。

また、

経済産業省

国土交通

ムと自宅、目的地との間や、地域内といった短中距 離を補完する、ラストマイルモビリティとも呼ばれる 端末交通システム…鉄道などの基幹交通システ

い、速く、決まった時間に運行できる輸送システム用いた大量輸送サービスのうち、専用道路などを用 BRT…バス高速輸送システムと訳され、バスを

にかけて、

より大きい中型自動

2019年度から2020年度 省では、上記事業の一環として、

2

アジャ ル開 発

ウェ とが特徴です。 開発を進め、 に立てた綿密な計画に従 ります。 オーター アの開発方法として、 計画を重視 主流であったソフト フォール開発_ 後戻りしないこ つて 事前 が ヮ あ

機能単位に分割し、 あります。アジャイル開発と 方法に「アジャイル開発」が 出されたソフトウェアの開発 業環境に適応するために生み 一方、近年の変化の速い 開発をいくつかの小さな 顧客の要 事

> です。 見直しながら動作可能なソフ 客の要望に沿うものを迅速に 客からのフィードバックを得 サ 提供するために行われるも この開発方法は、 トを作りあげる開発方法です。 たうえで、 ストを1~4週間という短 イクルで繰り返し、 から順 従っつ ζ に 柔軟に開発方法を 要求、 優先度の 変化する顧 開 都度顧 発 高

ウド、 た製品、 競争力の強化につながります。 際市場に展開することができ、 用するユーザー ジタル技術を迅速に取り入れ ることで、 発によってアプリケーショ アジャイル 大 等を活用したアジャイル デジタル技術を活用し モバイル、 ソフトウェアを提供 サービスを素早く国 ソフトウェ 開発を取り 企業は、 A 一等のデ アを利 クラ

で競争力を維持し続けること するベンダー企業にとっては、 前線のデジタル技術の の提供を行うなど、 一要となります。 分野

開発 テスト テスト 要 開 要開 発 求 発 要 開 テスト 発 求 X

出所:独立行政法人情報処理推進機構

アジャイル開発

実運用中のひたちBRT路線を用いた検証 出所:国立研究開発法人産業技術総合研究所

> フォール開発 発