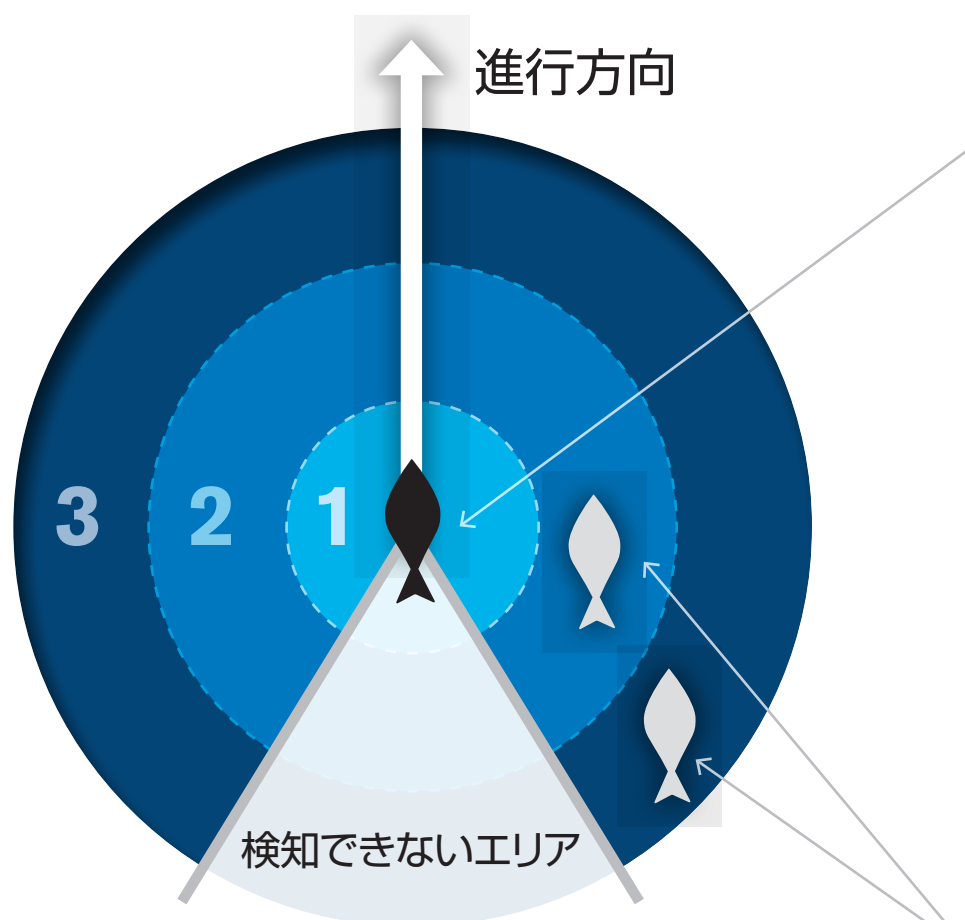


日産 自律走行ロボットカー「エポロ」

エポロは、安全な距離を保ちながら走行するための3つのルールを、魚群の動きから学びました。

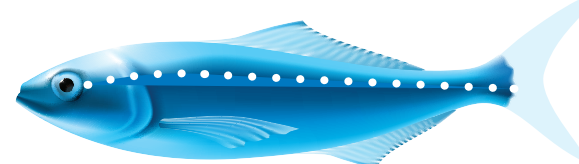


- 1 衝突回避
- 2 並走
- 3 接近

魚の感覚

側線感覚

側頭部から尻尾のつけねにかけて伸びている感覚器官により、最も近くにいる魚との距離を保つ

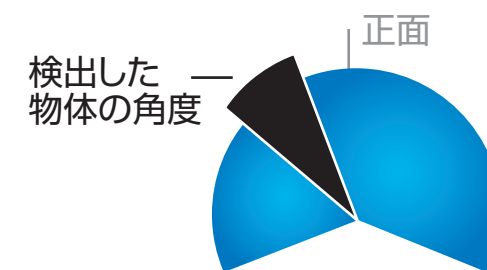


衝突回避

エポロのセンサー

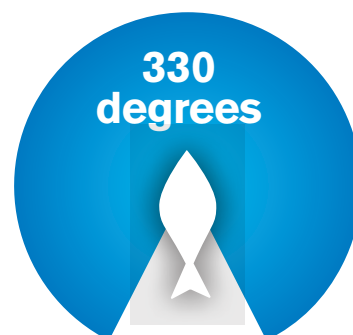
最寄り物体の測位

照射したレーザーの反射光をレーザーレンジファインダーで受光し、その到達時間から、障害物までの距離を計測する



視覚

魚は、両眼で330°の広い視野により、周囲にいる仲間との距離を一定に保つ



並走 接近

周囲物体の認識

UWB通信で、対象物との距離を高い精度で算出するとともに、挙動情報のデータ通信を行う

