

平成 28 年度 情報通信技術の研究開発に係る委託先候補一覧

研究開発課題		研究機関 (下線は代表研究機関)	研究責任者 (下線は代表研究責任者)
自律型モビリティシステム（自動走行技術、自動制御技術等）の開発・実証			
I	自律型モビリティシステムの高信頼化に係る技術の確立	<u>株式会社日立製作所</u> 日本電信電話株式会社	<u>岡本 学</u> 川村 龍太郎
II	自律型モビリティシステムの高精度化に係る技術の確立	<u>日本電信電話株式会社</u> 日本電気株式会社	<u>川村 龍太郎</u> 中村 祐一
III	高度地図データベースの高効率リアルタイム更新・配信技術の確立	<u>株式会社NTTドコモ</u> 株式会社パスコ	<u>瀬戸口 純一</u> 足立 憲児
IV	ロボット等も含めた自律型モビリティシステムの共通プラットフォーム構築のための技術の確立	<u>株式会社国際電気通信基礎技術研究所</u> パナソニック株式会社	<u>萩田 紀博</u> 山崎 龍次