

オックスフォードロボットカー のデータセット（仮訳）



オックスフォードロボット工学研究所は、オックスフォードロボットカーで、様々な条件下において、オックスフォード中心部のルートを複数回横断することから、特異なデータセットをまとめました。

長期的な位置特定の課題

自律走行車の研究においては、展開前のアルゴリズムの開発、試験、検証のために、膨大な量の現実世界のデータが決定的に重要となります。多くの視覚ベースの自律走行車データセットが公開されていますが、移動自律の主な課題には取り組んでいません。

これらの課題には、大きく異なる条件下における同じ環境での位置特定と、経時的な構造変化が存在するなかでのマッピングが含まれます。

オックスフォードロボットカーのデータセット

世界的に有名なオックスフォードロボット工学研究所の研究者は、オックスフォードロボットカーで、オックスフォード中心部のルートを繰り返し横断することによって、20TB以上の画像、LiDAR、GPSデータを収集しました。データは1年間にわたって収集され、1000km以上の運転記録を表しています。

結果として得られた特異なデータセットは、以下に起因するシーンの外観や構造の様々な変化をとらえています。

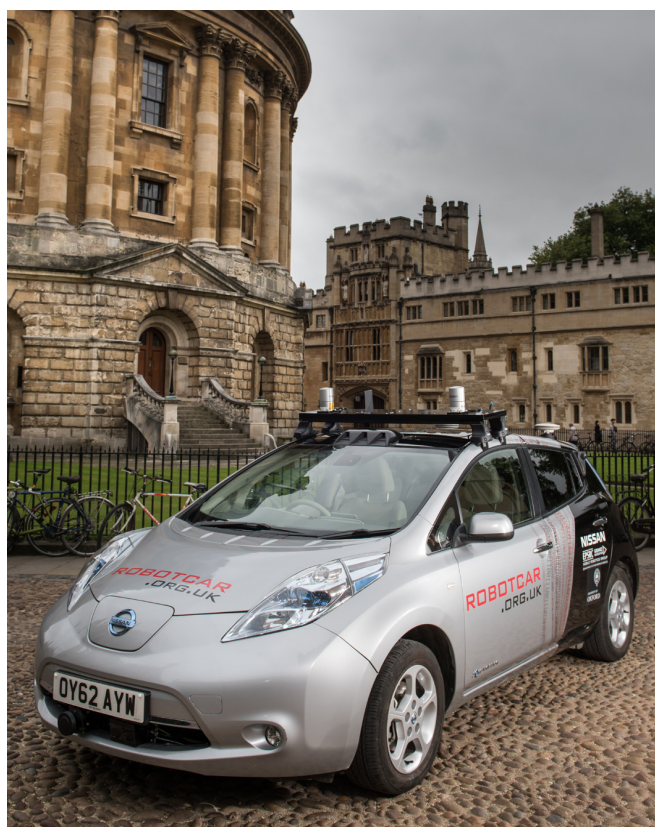
- イルミネーション
- 天気
- 動的オブジェクト
- 季節の影響
- 建造物

利用可能な全てのセンサーからの生の記録は、内因性及び外因性のセンサー校正の完全なセットとともに含まれています。生のセンサーデータにアクセスして操作するためのMATLAB開発ツールも追加されています。

商業化

オックスフォードロボットカーのデータセットは、動的環境での長期的な位置特定を可能とするシステムの商用開発及び試験のための特異な機会を提供します。このデータセットはオックスフォード・ユニバーシティ・イノベーションからのライセンス供与が可能です。

データ収集とユーティリティの詳細については、http://robotcar-dataset.robots.ox.ac.uk/images/robotcar_ijrr.pdf を参照してください。



本案件に関するお問い合わせ先：
Oxford University Innovation 日本事務所
(KAHMジャパン株式会社内)
E-mail : oui@kahm-japan.com
Project number: 14257

Technology Transfer from the University of Oxford

The information in this Project Profile is provided "as is" without conditions or warranties and Oxford University Innovation makes no representation and gives no warranty that it is the owner of the intellectual property rights in the technology described.