

防衛装備庁技術シンポジウム2024

生成AIが切り開く次世代自動運転技術

2024/11/12

チューリング株式会社 取締役

青木 俊介



会社概要

TURING

創業 2021年 8月 20日

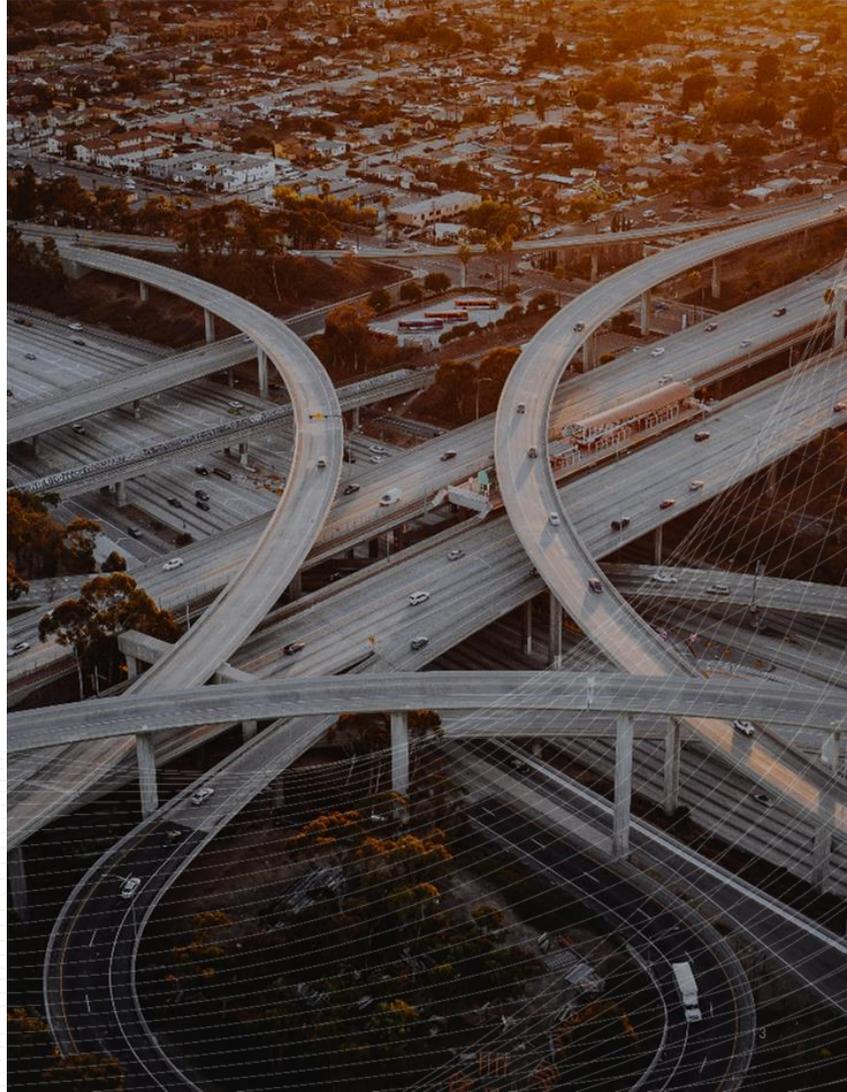
代表取締役 山本 一成

累計調達額 60億円

社員数 45名

ミッション 完全自動運転を実現する

事業内容 自動運転システムの開発・販売



Co-Founder, 取締役

青木 俊介

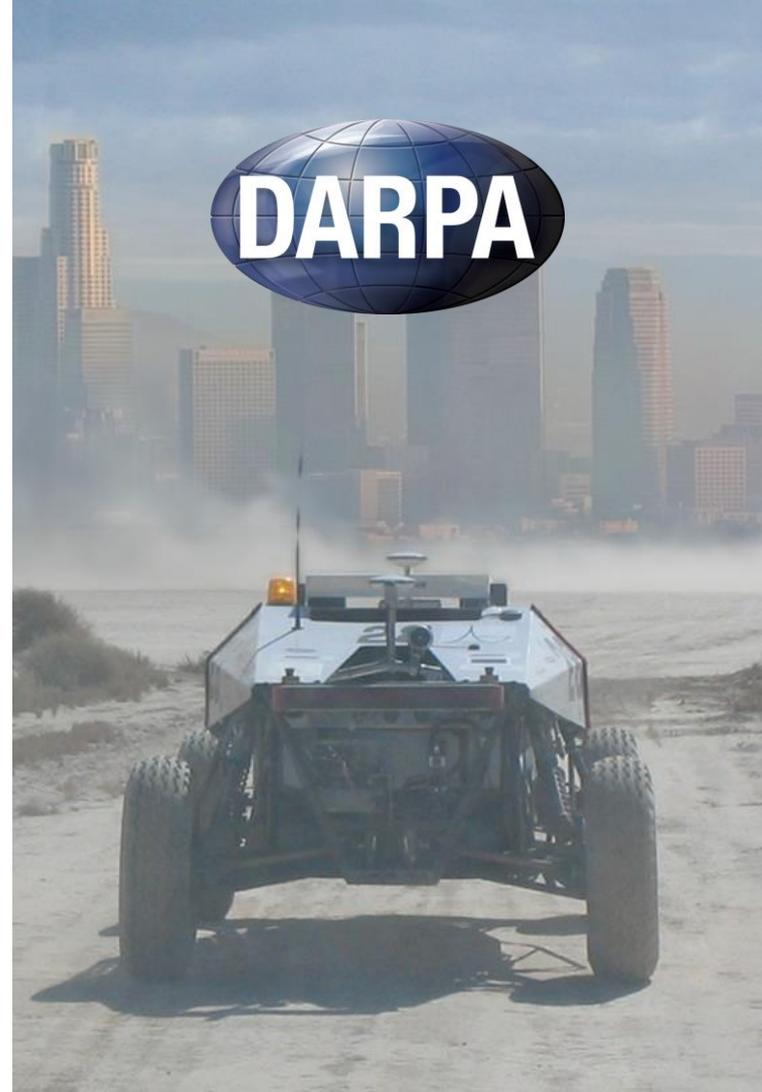
米・カーネギーメロン大学でPhD取得。
米国ARPA-E傘下での自動運転プロジェクトを牽引。
自動運転分野で40本超の学術論文を出版。
名古屋大学 客員准教授。



自動運転と国防

自動運転は元々最先端軍事技術。民生利用も進む

- 米国DARPA(国防高等研究計画局)主体のDARPA Challenge が歴史的転換点
- 青木もFort Myer(陸軍ワシントン軍管区)と共同開発
- 「自動車OS」が全て外国製は国防的に好ましくない。現在スマホのOSを海外に握られているが、いよいよ「暗黙の植民地化」が進む
- このため米・中・欧では新興OEM・自動車ソフトウェア産業の刷新が進む



MISSION

完全自動運転を
実現する



完全自動運転を実現する

Turingが目指すのは人類未到のレベル5”完全自動運転”。
人間の運転を完全に代替するシステムを実現することを目指す。

運転の主体	自動運転レベル	定義	
システム	レベル5	あらゆる条件下でシステムが運転タスクを実施（完全自動運転）	技術的なブレークスルーが必要
	レベル4	特定条件・地域でシステムが運転を代替（無人運転）	アメリカや中国を中心に稼働が開始
人間	レベル3	特定条件・地域でシステムが運転を代替（要ドライバー）	すでに販売され、世の中に普及し始めている
	レベル2	アクセル/ブレーキとハンドル制御を補助	
	レベル1	アクセル/ブレーキ or ハンドル制御のいずれかを補助	
	レベル0	自動運転なし	

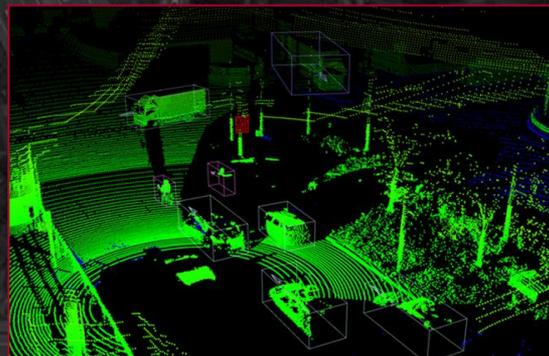
自動運転技術の主流派はLiDARとHDマップを組み合わせる方式

Google傘下Waymoに代表される様に従来の自動運転技術の主流は、

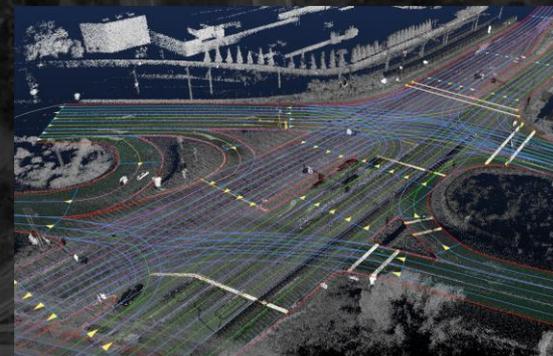
LiDARセンサと事前取得したHDマップ情報に
ルールベースを組み合わせる仕組み



LiDARを取り付けたWaymoの自動運転タクシー



LiDARセンサによって取得する点群データ



HDマップ(高精度3次元マップ)

既存の技術ではロングテールに対応できない

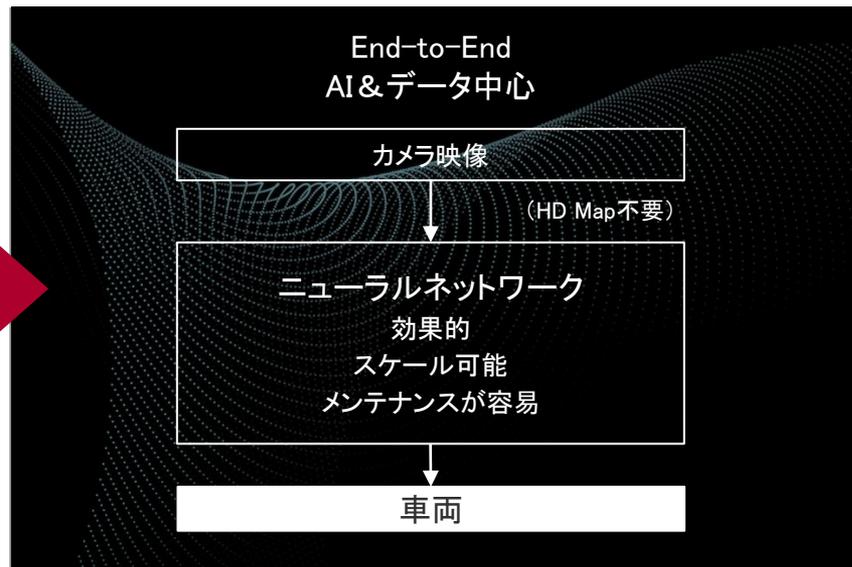
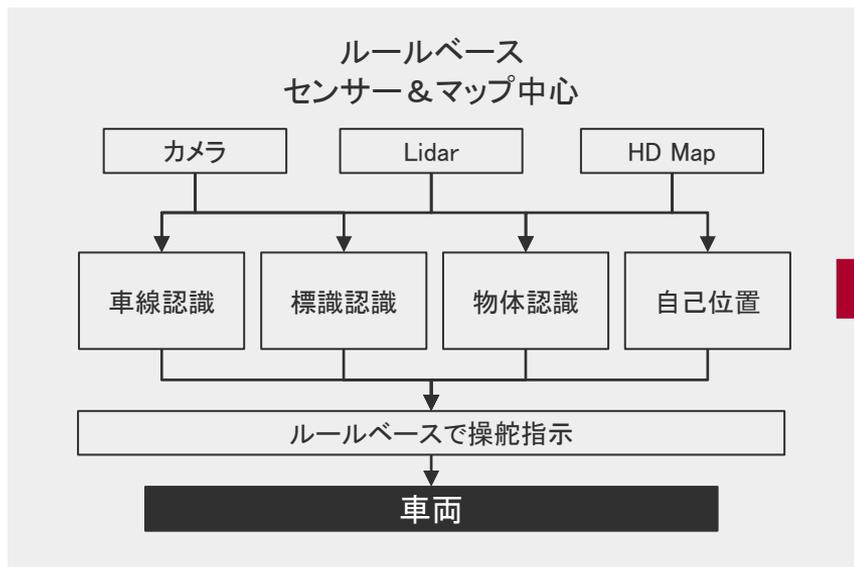
交通環境には頻度が少なく、多様で困難な状況が存在する(=ロングテール)。

人間が全ての状況を網羅的にルールで定義することは不可能であり、
現在主流のルールベースでは「完全自動運転」の達成は困難。



自動運転技術の主流はEnd-to-End (E2E) モデルへ急速にシフトチェンジ

人間に定義されたルールではなく、AIがEnd-to-Endで制御する方式へ



cruise

pony.ai



生成AI



生成AIがE2E自動運転を強化する

運転能力を備えたAIが人間の常識を身に付けることで
より人間に近い自動運転に

運転能力



ニューラル
ネットワーク



常識

公道での自動運転

乗車時間を30分以上

VLM(Vision Language Model)

カメラから得られた画像データを解釈するマルチモーダル生成AI。

世界モデル

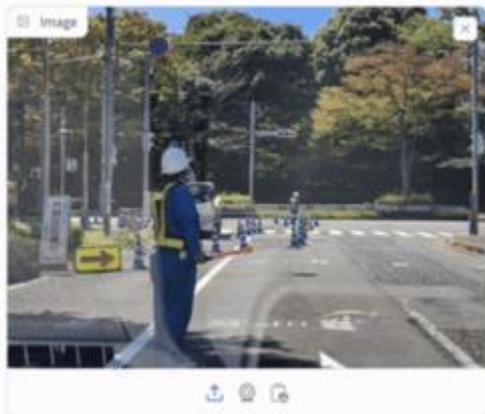
特定の状態から将来どう変化していくのか？を
シミュレーションし動画として生成するモデル。

生成AI “Heron”

Heronを活用することで、
人間のような状況判断能力を備えた自動運転が可能に



Heronのデモページで実際に推論をした例



Heron Chatbot

テックブログで開発の詳細を発信中▶https://zenn.dev/turing_motors/articles/00df893a5e17b6

シミュレーション環境と運転タスク

シミュレータを用いてシーンを作成する試みは多いがSim2Real ギャップが課題

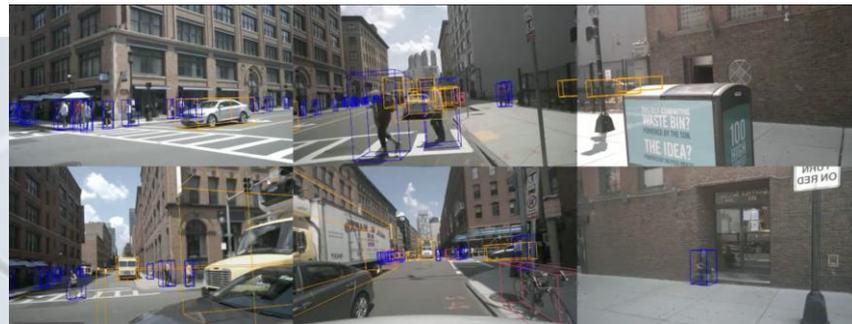
シミュレータ



CARLA Simulator

<https://carla.org/>

実環境



nuScenes

<https://www.nuscenes.org/nuscenes>

シミュレータと現実の見た目の差・物体出現頻度の差・エージェント間相互作用の挙動差

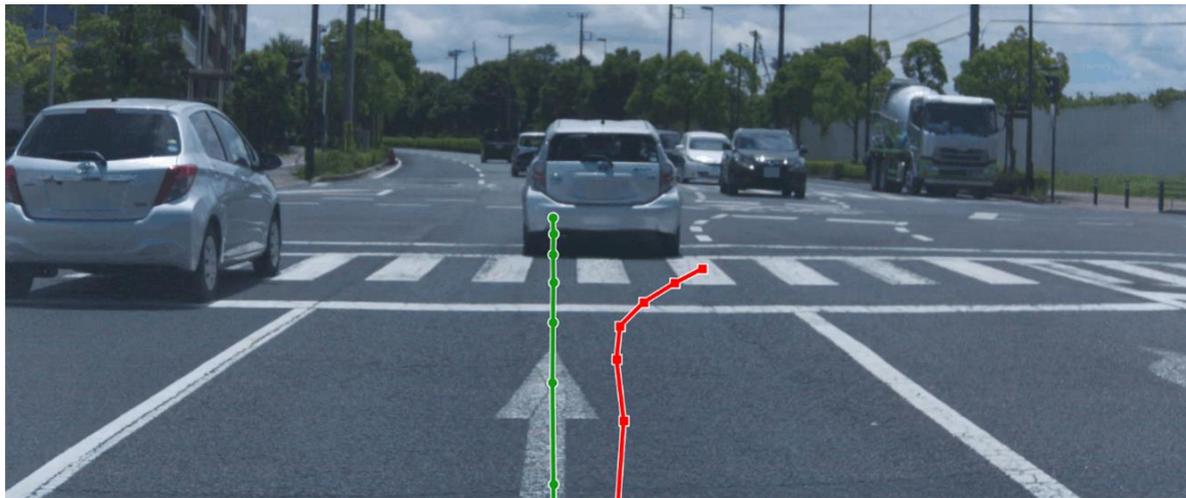
シミュレーション環境と運転タスク

生成的世界モデル「Terra」



シミュレーション環境と運転タスク

条件を与えることも可能
直進 or 右折



AIが生成した世界で、
AIによるエージェントの検証



ご清聴ありがとうございました

チューリング株式会社 取締役
青木 俊介