

## 学術講演会予稿集正誤表

( Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション 番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	セッション No.123 自動運転・運転支援 IV
講演タイトル (Title)	市街地自動運転に向けた、縦横統合制御のためのリスク 時空間マップを用いた走行可能領域境界生成手法
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	田中 祐輝 日産自動車(株)
誤 (Incorrect)	参考文献 3) Zhong, L., Lu, C., Wu, J. : Spatio-Temporal Trajectory Planning Using Search And Optimizing Method for Autonomous Driving, SAE Technical Paper 2024-01-2563 (2024) Robotics, Vol.1, p.222- 229 (2004)
正 (Correct)	参考文献 3) Zhong, L., Lu, C., Wu, J. : Spatio-Temporal Trajectory Planning Using Search And Optimizing Method for Autonomous Driving, SAE Technical Paper 2024-01-2563 (2024)

学術講演会運営事務局 [jsae@gakkai-web.net](mailto:jsae@gakkai-web.net) 宛にご提出ください。  
(Please send to [jsae@gakkai-web.net](mailto:jsae@gakkai-web.net) )