

お詫びと訂正

会誌「自動車技術」Vol.76, No.5 (2022年5月発行)に掲載いたしました「自動運転のための LiDAR 技術」の記事に一部誤りがございました。
深くお詫びいたしますとともに以下の通り訂正いたします。

会誌「自動車技術」Vol.76, No.5

「自動運転のための LiDAR 技術」(文献番号: 20224283)

P.34 右段2行目

誤)

この時期ネイルによって、車両位置の特定(自車位置推定)と、前後の車間距離の検出を行い(外界認識)、車線内を走行できるようにステアリング制御(横方向制御)と適切な車間距離を保つようにアクセルとブレーキ制御(縦方向制御)を行おうとしていた。

正)

この磁気ネイルによって、車両位置の特定(自車位置推定)と、前後の車間距離の検出を行い(外界認識)、車線内を走行できるようにステアリング制御(横方向制御)と適切な車間距離を保つようにアクセルとブレーキ制御(縦方向制御)を行おうとしていた。