

		タイトル (英語)	タイトル (日本語)	発行日	内容
分野1) 高精度マッピングとローカリゼーション	1	Key Enabler of L2+ ADAS Systems: HD Maps Improve ADAS User Experience and Safety	L2 + ADASシステムの重要な成功要因: HDマップはADASのユーザーエクスペリエンスと安全性を向上させる	2020/11/19	1) ADASユーザーエクスペリエンスにおけるHDマップの役割 2) UXに貢献するADASシステムの共通属性 3) さまざまなマップがADASシステムUXに与える影響 4) ADASマップ 5) 静的HDマップ 6) マニュアルで検証されたHDマップ 7) 高度にクラウドソーシングされたHDマップ 8) カメラのみのクラウドソーシングマップ 9) 今後の問題点: HDマップのメリットを最大化する為に
	2	Why Precision Maps are Important for ADAS and Automated Vehicles	高精度マップが、ADASおよび自動車両にとって重要である理由	2020/4/23	1) 高精度マップについて 2) 正確なローカリゼーション 3) インテリジェントホライズン 4) 高精度マッピングの課題 5) 高精度マッピング市場 6) 結論
	3	Commercializing Localization for Automated Driving: Absolute vs. Relative	自動運転のためのローカリゼーションの商品化: 絶対精度と相対精度	2019/6/20	このレポートでは、精密ローカリゼーション技術の基礎を調べ、この分野における主要なプレーヤーを特定します。
	4	2021 HD mapping industry trend	2021 高精度マッピングの最新トレンド	7月公開予定	高精度マッピング開発・提供企業の最新情報を解説します。
分野2) 環境センサーと認識ソフトウェア (注) 6本の中から4本を選択ください。	5	How Sensor Advancements are Addressing Higher Levels of Automation	センサーの高度化がより高いレベルの自動化にどのように対応しているか	2020/4/20	この Tech Brief では、各センサーの本質的な課題を克服するためのハードウェア設計の改善点を要約すると同時に、高度に自動化されたADAS / ADアプリケーションの信頼性とパフォーマンスを実現するためのそのような改善における知覚ソフトウェアの役割についても説明していく。
	6	Cameras Taking a Step into Making the Unseen Visible	見えないものを見えるようにするためのカメラへのステップ	2021/2/25	記事では、カメラは自動運転車の主要センサーとして機能を解説・分析する。ステレオカメラやRGBカメラとサーマルカメラの両方を含むモジュール。パッシブカメラとアクティブカメラの特性と役割など。
	7	Examination of Pedestrian Detection Systems: Benchmarking Thermal Camera Performance	歩行者検知システムの検査: サーマルカメラパフォーマンスのベンチマーク	2020/9/24	FLIR Systems Inc.は、VSIと協力して熱長波赤外線 (LWIR: longwave infrared) カメラ、レーダー、可視カメラ、および畳み込みニューラルネットワーク (CNN) を使用して、世界初の融合型自動緊急ブレーキ (AEB) センサースイートのテスト結果をレポートする。
	8	What Happens When Sensors Disagree?	センサーが一致しないようになるか?	2020/8/27	このテックブリーフの目的は、ADASまたはAVアプリケーション内で多感覚入力がかどのように管理されるかを調べることだ。これは、ADASおよびAVスタックが表面下でどのように機能するかを理解するために不可欠である。
	9	Calibrating Camera Sensors - What You Should Know	カメラセンサーのキャリブレーション - 知っておくべきこと	2020/6/18	このテクニカルブリーフは、カメラキャリブレーションに関する基礎知識を提供し、一般的に使用されるいくつかのキャリブレーションターゲットについて説明し、モデルまたはステレオカメラのキャリブレーションプロセスについて説明します。テクニカルブリーフには、カメラのキャリブレーションに使用できるさまざまなツールと、VSIラボのカメラキャリブレーションに関する豊富な経験に基づいてキャリブレーションを成功させるためのヒントが含まれています。
	10	Multiple Computer Vision Engines: How Mobileye and Tesla Are Tackling 3D Perception	複数のコンピュータビジョンエンジン: MobileyeとTeslaが3D知覚にどのように取り組んでいるか	2020/1/30	このTech Briefでは、Autonomy DayとMobileyeの記者会見で発表された内容と、他の道路利用者の3Dモデルを作成する問題を解決するための両社のさまざまな見解について分析します。
分野3) OEMのADAS/ADシステム ラウンドアップとサプライヤー分析	11	1H 2021 OEM ADAS Round-up: Why L3 Now?	上半期 2021 OEM 先進運転支援システム (ADAS) のまとめ: なぜ今 L3 なのか?	2021/3/25	従来のOEMは、既存のL2システムのパフォーマンスを向上させ、より優れたセンサーや、ドライバー監視やHDマップなどの他の冗長システムを使用してハンズフリー操作を実現するよう取り組んでいる。トヨタ (Safety Sense) 、ホンダ (Honda Sensing) 、メルセデス・ベンツ (Drive Pilot) のレベル3システムの分析と、レベル3に取り組み意味合いを解説する。
	12	2H 2020 OEM Roundup: L2+ is New ADAS and on Every OEM's Roadmap	2020年下半期のOEMラウンドアップ: L2 +は新しいADASであり、全てのOEMのロードマップに記載されている。	2020/10/22	OEMはL2+ およびL2++ システム、業界がL2+ の定義を更新および拡張して、追加された主要な有効化コンポーネントをホストするADASシステムの特定の構成を分析してレポートする。
	13	Mercedes-Benz DRIVE PILOT: How Is A True L3 System Different from ADAS?	Mercedes-Benz DRIVE PILOT: 真の L3 システムはADAS とどう違うのですか?	2020/9/10	このテクニカル ブリーフでは、技術的な観点から真の L3 システムを販売することの意味と、市場に出回っている現在の ADAS システムとどのように異なるか (異なるべきである必要があるか) を調査します。
	14	Robotaxi Roundup 2020: Who Will Lead the Ecosystem?	2020年ロボタクシーの要約: 誰がエコシステムを先導するか?	2020/7/2	このテクノロジー/エコシステム概要において、従来の自動車業界以外の企業が主導するように形成されていることが明らかになって来ているロボタクシーエコシステム開発の現在及び将来のプレーヤーを調査する。
分野4) プロセッサの進化	15	(upcoming) Automotive AI Edge Processors Trends	(近日公開予定) 車載 AI エッジ プロセッサの動向	2021/6/3	AI、エッジ、プロセッサの全貌を解説します!
	16	2021 ADAS/AD Processor Companies Round-up: Incumbents and New Wildcard Players	2021年の先進運転支援システム (ADAS) / 自動運転 (AD) プロセッサ企業のまとめ: 既存企業と新しいワイルドカードプレーヤー	2021/2/11	この記事では、Qualcomm や NXP の発表の重要性を評価し、チップセット・ベンダーのトレンドを強調し、Mobileye、Nvidia、Xilinx などの ADAS / AD 市場の既存のプレーヤーと比較する。
	17	How Dominant is Mobileye in ADAS and AV Markets?	Mobileyeの先進運転支援システム (ADAS)および自動運転車両 (AV)市場での優位性	2020/8/13	このテクノロジーブリーフは、MobileyeがADAS市場でどのようにして優性になったかを分析し、ロボタクシーおよび消費者用AV市場に拡大する計画を評価する。
	18	Mobileye Firming on Going Beyond its Core with Intel	Intel Coreの先を行くMobileyeのポジショニングとは?	2020/12/21	この記事では、Mobileye / Intel が今年の初めからどのようにピボットしたか、そして親会社である Intel Coreの再定義および拡張方法を要約する。
分野5) クラウド/データ管理/シミュレーション	19	(upcoming) 2021 Simulation Companies Roundup	(近日公開予定) 2021シミュレーション企業ラウンドアップ	2021年7月上旬	シミュレーションソフト開発。提供企業の最新情報。全貌を解説します!
	20	AI Infrastructure and Simulation Solutions from NVIDIA and Partners at GTC 2021	2021 GTC におけるNVIDIAとそのパートナーによる AI インフラストラクチャおよびシミュレーション/ソリューション	2021/4/23	NVIDIA DRIVE プラットフォームでのAIの車載展開ではなく、NVIDIA がデータセンターでのAV開発を可能にし、シミュレーション・インフラストラクチャでのテストと検証をパートナーとともに自動化/スケールアップする方法に焦点を当てる。
	21	AV DevOps: Cloud Based Data Management Solutions	AVエコシステム分析: VSIの新しいダイナミックインフォグラフィックの紹介	2019/12/5	データはAVバリューチェーンを作り直し、クラウドは不可欠なビルディングブロックになりつつあります。データ収集、保管、ラベル付け、およびデータ管理プラットフォームサービスを提供する独立したデータサービスサプライヤーが出現しています。VSIは、以前のTech Briefで、データアノテーション企業の役割と、それらがAVバリューチェーンのどこに位置しているかを説明しています。
	22	The Role of Data Collection in the AV Industry	自動運転車両(AV)業界におけるデータ収集の役割	2020/5/21	AIベースのアルゴリズムに関しては、データはさまざまなユースケースにとって不可欠です。このテクニカルブリーフでは、自動運転のコンテキスト内でデータ収集のプロセスとユースケースを探ります。
分野6) ITS関連レポート CAVとインフラのインターセクション	23	AVs vs. Infrastructure: How Infrastructure Can Impede Performance	AVとインフラストラクチャ: どの位差があるのか?	2021/1/28	アクティブ・セーフティと自動運転システムは、周囲のインフラストラクチャの善し悪しで変わってくる。舗装表面の質、レーンの形状、レーン・マーキング、ブレイク・エリア、交差点は、カメラベースのアクティブ・セーフティと自動運転機能のパフォーマンスに大きな影響を与える。
	24	The Importance of U.S. CAV Pilots: Programs, Resources, Technologies & Applications	米国の CAV パイロットの重要性: プログラム、リソース、テクノロジー、アプリケーション	2019/11/21	このレポートでは、CAVプログラムの中で特に注目すべきプロジェクトをまとめたものになります。CAVパイロットで使用されているコネクティビティアプリケーションやリソース、DSRCを使用している3つの自治体 (フロリダ州タンパ、オハイオ州コロンバス、ワイオミング州) のパイロットプロジェクトを紹介します。
	25	The Critical Role of Road Surface Friction for ADAS/AD	先進運転支援システム (ADAS) / 自動運転車両 (AD) のための路面摩擦の重要な役割	2020/12/4	路面摩擦の測定が安全性にとって重要である理由、VSI がそれを測定した方法、路面摩擦監視ソフトウェアを提供する NIRA Dynamics との連携、および VSI が ADAS / AD 機能の支援における有用性をテストおよび検証した方法について説明する。
	26	The Automated Drive South -- Highlights & Observations	The Automated Drive South (自動運転で南へドライブ) -ハイライトと検証	2021/5/6	ミネアポリス~アイオワ~カンザス~ オクラホマ~テキサスDOTへの7,000マイルの自動運転長距離ドライブ公道テストを実施。Fordフュージョンをベースに、VSIが最新テクノロジーを組み込んだプロト車両を開発して検証