

AD/ADAS向けレーダー/カメラ統合HIL

ENG-20260713版

AD/ADASの統合ECU評価を実現するためのHILS環境を構築し、様々な場面でテストが可能です。仮想環境を活用し、多様な条件をシミュレーションすることでテストの時間と費用を削減し、効率的で高品質な検証ができます！

🔍 特長

GNSS評価環境



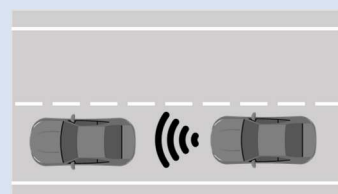
実車走行条件や受信環境を再現し、効率的で高い再現性の評価が可能

カメラECU 試験



ECUのカメラインターフェースに疑似カメラ信号を入力することで高精度、高い再現性で試験

実走行レーダー試験



走行シナリオごとのレーダー検出、追従性能を多角的に検証可能



システム構成図

走行環境



【ドライビングシミュレータ】

AVSIMULATION

Innovate Simulate Accelerate

or



【ドラレコ映像】
ヒヤリハット事例

or



【生成AI】
事故シーン

位置情報/日時/
周囲環境情報

TCP/IP
LAN

RDMA
映像データ

【制御PC】

TCP/IP
LAN

距離/相対速度/
角度/RCS

GNSS評価



GNSS信号

【GNSSシミュレータ】



【GNSSアンテナ/カーナビ】

カメラECU評価



【車載カメラ】

GMSL2/GMSL3
FPD-LINKIII/FPD-LINKIV

【NI PXIシステム】



【カメラECU】

レーダーECU評価



レーダー信号
76GHz~81GHz

【R&S RTS】



【レーダーECU】



株式会社 マックシステムズ

▶ MAC Chはこちら

