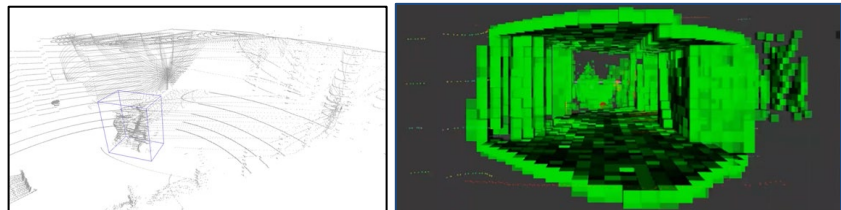


# 多重自律マイクロモビリティのための ハイパーデジタルツイン基盤

**研究概要：** 小型車両・ロボットの多数同時自律移動を実現するハイパーデジタルツイン基盤の研究開発を行う。これまでに独自開発した 1) 数十台のLIDARをリアルタイム集約可能な3次元センサネットワーク技術および 2) エッジネットワークでのコンピューティング技術を融合し、B5Gを視野に入れたエッジネットワーク上でデジタルツイン基盤を実現する。車載センサ・ネットワーク統合による3次元情報の二重化に加え、高次メタ特徴の抽出により死角などに起因するリスクの予測を行い、多数同時自律移動の安全性を飛躍的に向上する。モビリティにパラダイムシフトをもたらすべく本基盤の社会実装を進める。

3次元情報



Real Physical Space



B5Gエッジネットワーク上の  
デジタルツイン基盤による  
多数同時自律移動の実現

LIDARで取得した点群

ボクセル

ハイパーデジタルツイン空間

リスク予測  
など

Hyper Digital Twin Space

High  
-risk  
spot

LIDAR: Light Detection And Ranging

【契約期間】令和4年度（継続評価予定）

【契約総額】約1億円

【受託者】株式会社ハイパーデジタルツイン（代表研究者）、学校法人芝浦工業大学