

# 協調制御による交通効率化向上 を図るネットワークアシスト型 自動運転プラットフォーム



Traffic Efficiency Improvement by Cooperative Control using  
 Network Assisted Autonomous Driving Platform

Yamanaka Laboratory, Keio University, Japan

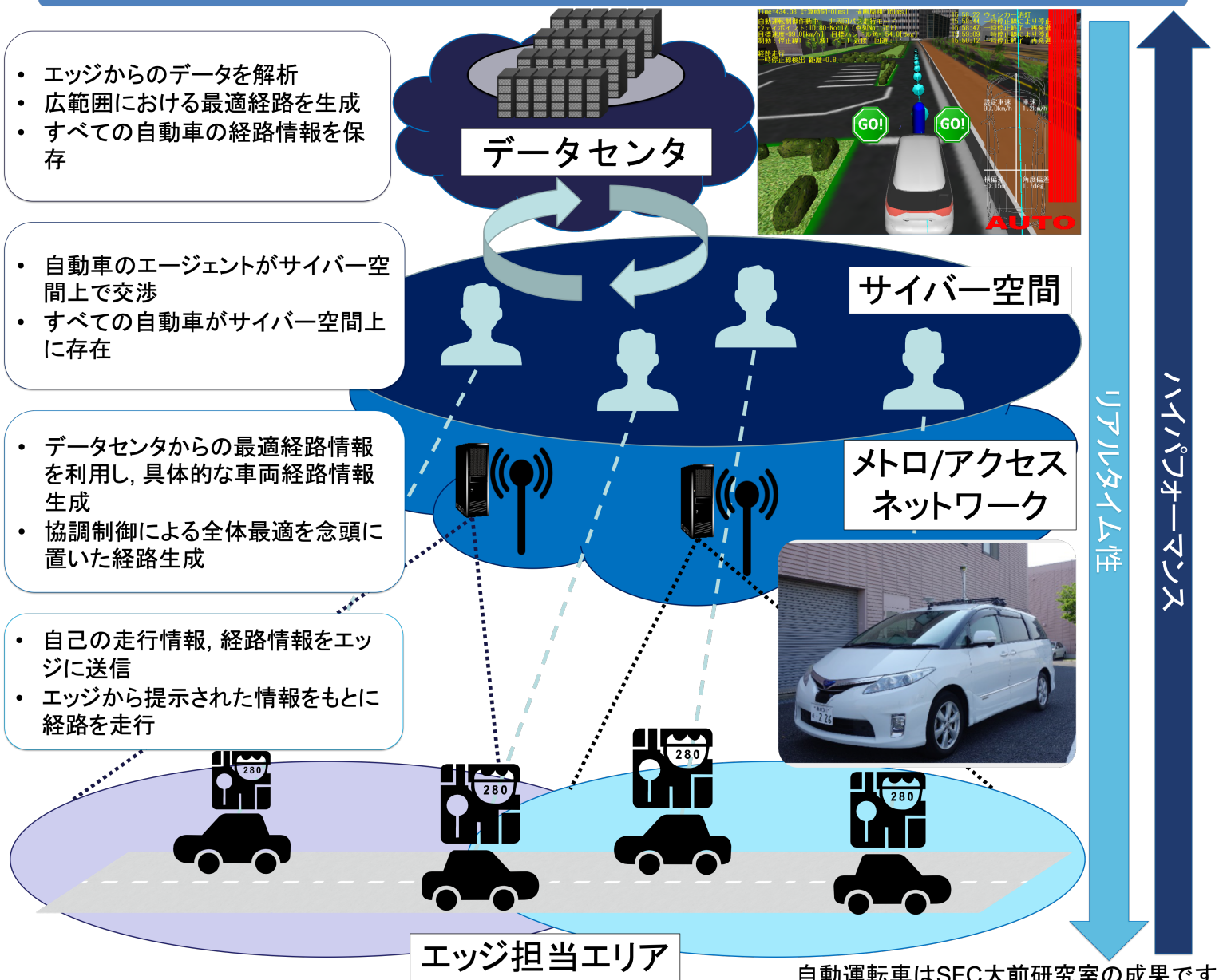
## 自動運転プラットフォームの概要

- ✓ ネットワーク上で自動運転機能の一部を実行し  
 様々なシチュエーションにおける経路制御等  
 のより高度な自動運転制御の提供が可能
- ✓ 各自動車から経路情報を収集し、解析及び  
 各車両の走行に対して管理を行うことで、

## 収集データの活用例

- ✓ 合流する自動車に対し合流先の自動車の交通状況に応じて、各自動車の幸福度が最大になるようなタイミングで合流可能
- ✓ 各自動車から現在地と目的地を収集することにより、エッジコンピュータによって自動車ごとに最適な経路を探索可能

## 自動運転プラットフォームの概念図



研究者名

理工学部 情報工学科 教授 山中 直明 (Yamanaka Naoaki)

お問合せ先

Mail : [yamanaka@ics.keio.ac.jp](mailto:yamanaka@ics.keio.ac.jp)

URL : <http://www.yamanaka.ics.keio.ac.jp/>