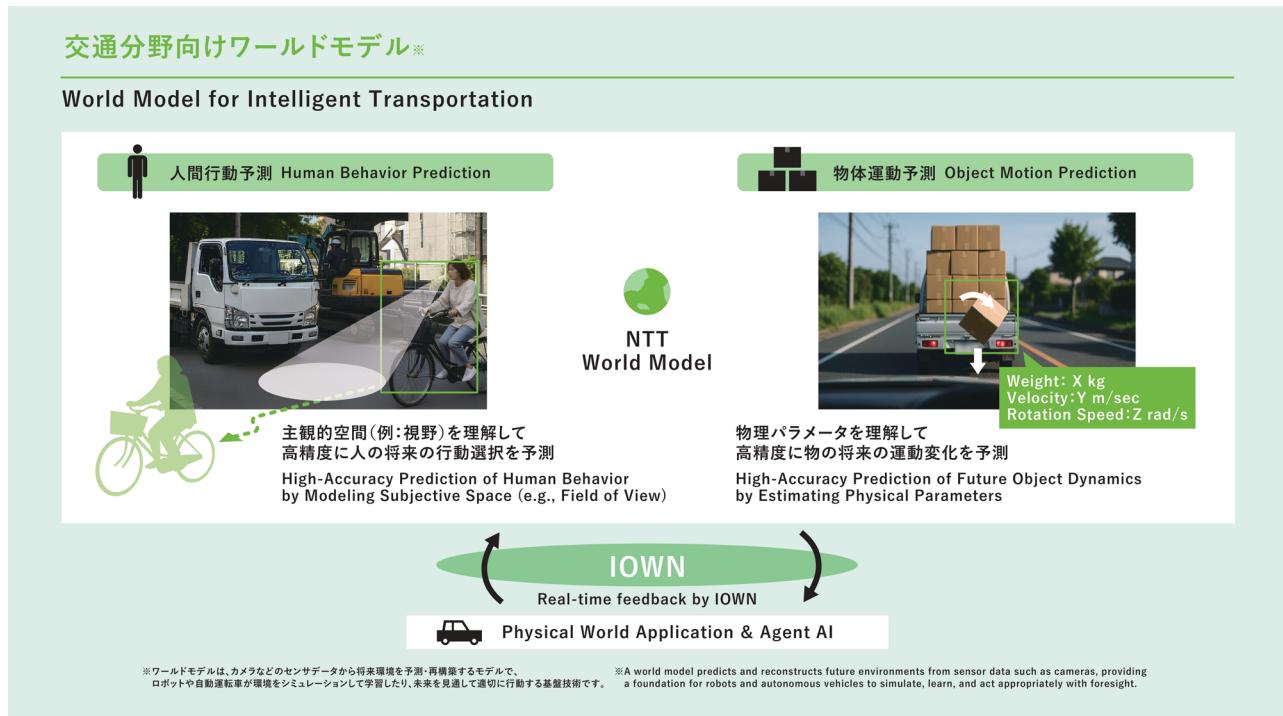


未来の人間行動や物体運動を高精度に予測して安心・安全な社会を実現します 交通分野向けワールドモデル

背景 - 技術課題

観測データから環境の将来を予測・再構築することで、自動車やロボット制御などのさまざまな分野で役立つと期待されるワールドモデルですが、現在主流となるワールドモデルを交通分野で活用するためには、人間の意図を伴う複雑な行動を予測することが難しいという問題や、単純な物理現象でも予測を誤ってしまうという課題があります。



研究目標 - 成果

入力映像から数秒後の近い将来の状況を、特に人間行動・物理法則の観点から高精度に推定することで、予測困難な行動に起因した交通事故やヒヤリハットの低減に貢献します。

技術ポイント

01 要素技術

人間が知覚する世界を明示的に処理に導入するモデルと、各物体に働く物理法則を考慮するモデルを、高速に処理可能な規模で実現することで、人間行動・物体運動を高精度かつリアルタイムに予測

02 市中技術差異点

市中のワールドモデルと比較して、特に交差点における歩行者・自転車の5秒後までの将来位置の推定や、物体が落下・衝突・転倒するシーンにおける物理運動変化の推定で、高い精度を発揮

利用シーン 交通・運輸

R&Dフェーズ 研究

技術確立予定期 時期 FY30以降

ビジネス化予定期 時期 FY30以降

【出展企業】
NTT株式会社 人間情報研究所

【共同出展社/社外連携先】

【問い合わせ先】
サイバー世界研究プロジェクト

【関連Link】