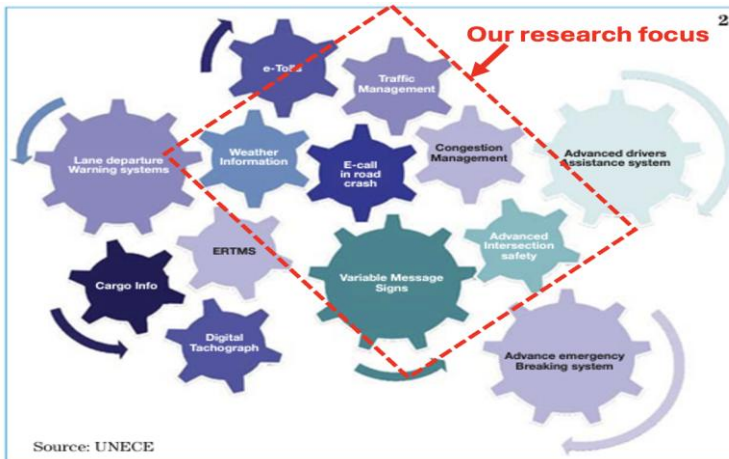


クラスターメンバー

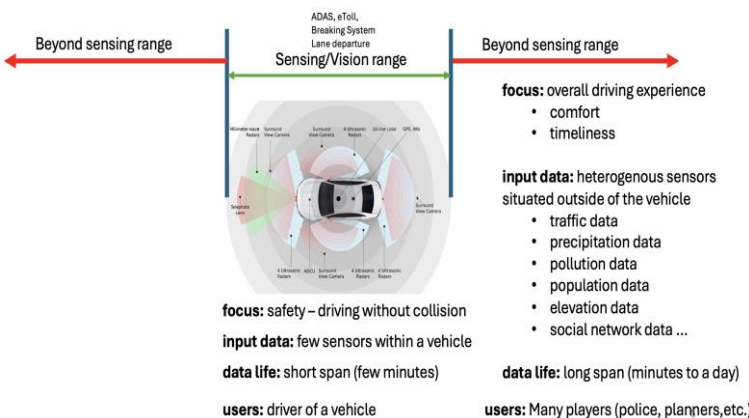
ラゲ ウダイ キラン 准教授 サクセナ ディーピーカー 准教授 ヴィジェガス オロズゴ ジュリアン アルベルト 上級准教授

概要

知的交通システム全体のタスクと本研究クラスターで扱う中心テーマは以下の通りです。

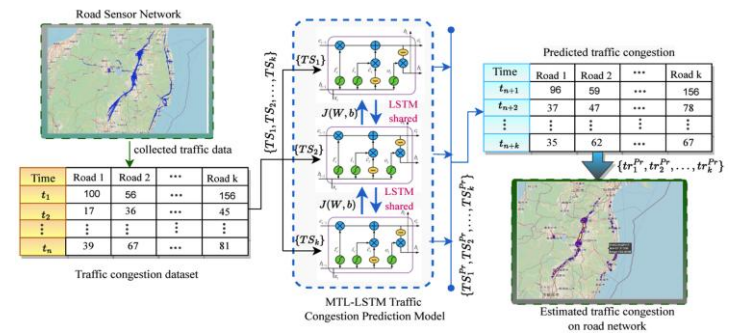


画像情報を基にそれ以外の情報も組み合わせることにより先進的な知的交通システムを目指します。

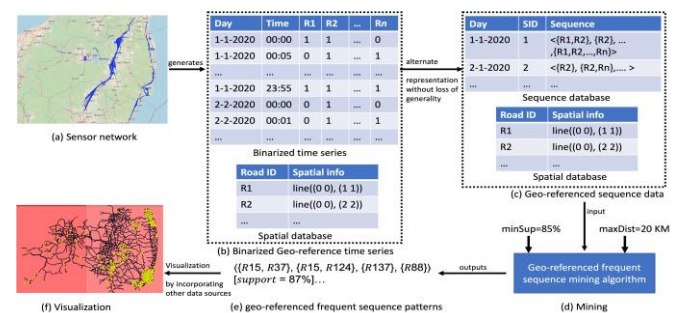


研究ゴール

マルチタスク学習を用いることで低コストな交通渋滞予測システムを構築します。



交通渋滞パターンを識別することにより、迂回ルートの提案やモニタリングを行います。



実用化に向けて

デジタルツインを用いることで、乗物と各種インフラとの間での情報共有を実現します。

研究概要図

大規模かつ多面的なインテリジェント交通システムを構築することにより、広域道路交通網全体において必要かつ重要な情報の利活用を実現します。

