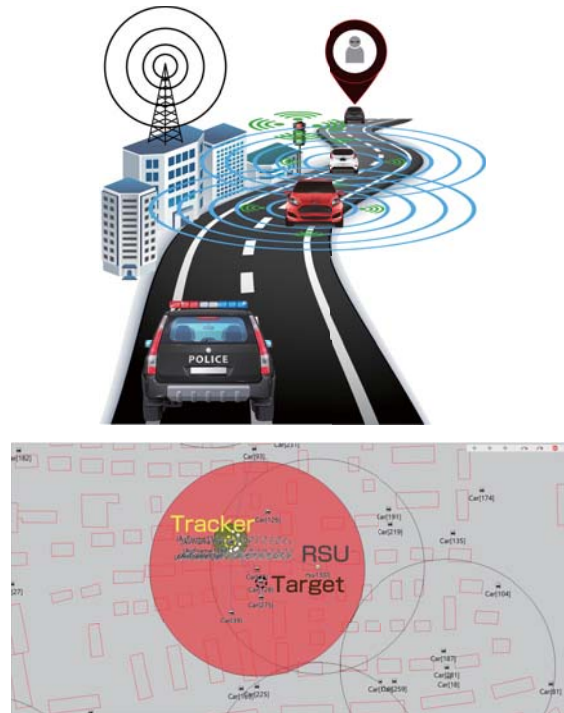


コネクテッドカーを活用した 不審車両協調追跡システム

車車間通信(V2V)と路車間通信(V2I)を利用した実時間追跡

- 車同士、車と路側機を無線通信によって相互接続し車両ネットワークを形成。
- ターゲット車両の近隣を走行する一般車両がトラッカーとして協調追跡を開始。
- トラッカーは定期的にターゲット車両の位置情報等を路側機を介して通報。
- トラッカーがターゲット車両を見失った場合はトラッカー役の交替処理を行う。



新規性・優位性

- 協調追跡しない場合と比較して、追跡継続時間が2倍以上増加。
- 2台以上のターゲットに対するリアルタイム同時追跡が可能。
- トラッカーは、追跡中であることを意識する必要がなく、通常走行が可能。
- 路側機の支援により、トラッカー交替処理の失敗を低減し、効率化が可能。

応用・活用例

- 警察車両による不審車両の追跡支援。
- 盗難車の発見、追跡。
- 非コネクテッドカーの位置情報把握。
- 車両走行経路情報の収集やリアルタイムモニタリング(匿名化技術と併用)。

RESEARCHER

野口 拓

立命館大学 情報理工学部・情報理工学科 教授、
ネットワークシステム研究室

PATENT/PRESENTATION