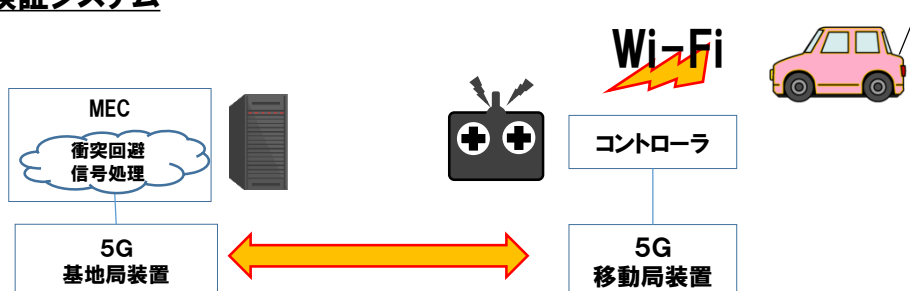
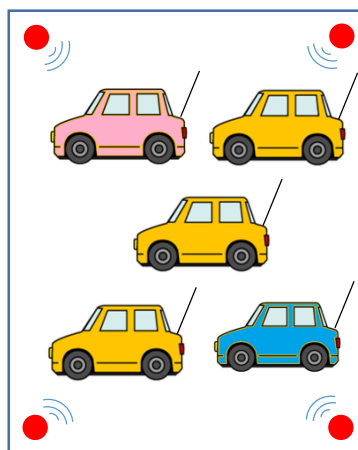


## 検証システム

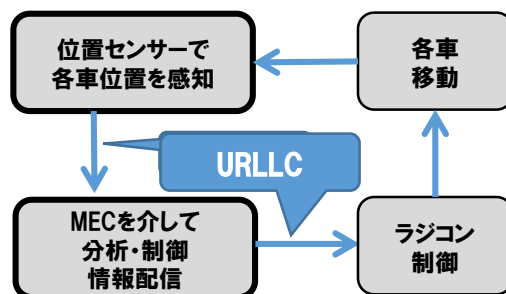


検証ステップ1: NSAでの検証  
 検証ステップ2: URLLC等の機能を適用

## システム構成



● 位置センサー



本システムを動かす上での課題

- 【情報の揺らぎ】
- 位置の誤差
- 伝送遅延
- データ処理遅延

## 提供価値

高速大容量 低遅延 多数端末接続

構想/研究段階

- 本テストベッドではURLLCの特徴を活かし、安定的な遠隔制御の実現に資する無線技術の評価を進めていきます。
- 無線性能の揺らぎ・変動を考慮して、より安定的な協調運転制御の技術評価を進めていきます。

## 概要

- 超低遅延の無線通信環境において、本協調運転テストベッドは安定した遠隔制御による協調運転を実現します。
- 超低遅延性・超多端末接続は、遠隔制御の分野で活用が大いに期待できる技術です。
- 今回は10台の車を協調運転させるテストベッドに5Gトリアル機材(ノキアソリューションズ&ネットワークス社提供機材)を通して、現在の能力をデモ展示します。

## コラボレーションパートナー

東京大学中尾研究室の協調運転制御テストベッドとNTTドコモの5G無線技術を活用して、より高信頼な遠隔制御の実現に資する無線技術の検証を進めております。

