

## 概要

基地局と車両間のデータ連携を通じて基地局のソフトウェア制御を高度化するためのインタフェースは未整備である。一方、O-RANの導入により、オープンインタフェースを活用したRIC（RAN Intelligent Controller）によるソフトウェア制御（xAPP）が重要性を増しており、リアルタイム性を重視したアプリケーションの必要性が高まっている。

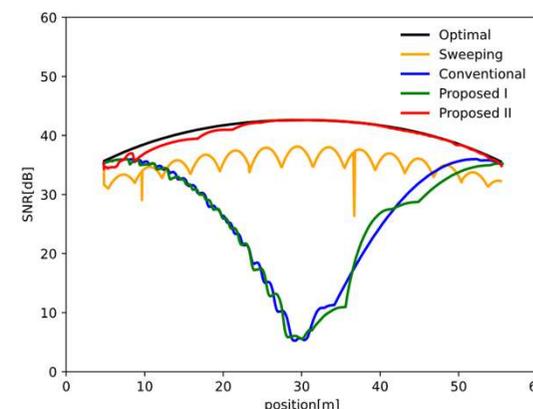
しかしながら、基地局と車両間で交換されるセンサーデータを含む膨大な情報通信量に対応しつつ、自動運転に必要なリアルタイム処理を実現する通信技術が求められる現状において、RICが本来備えるべきxAPP（外部アプリケーション）の機能は十分に活用されていない。

本発明ではミリ波とマイクロ波の両方を用いて車両からセンサー情報を送信し、RICのxAPPを用いて地図情報上での複数の車両情報をデータ処理することによって、100msレベルでの計算速度による、道路形状を加味したビーム追従が可能になった。

自動運転以外のアプリケーション探索も行っております。

## 特徴

- RICのxAPPを用いてデータを処理
- ミリ波とマイクロ波を用いた通信
- 100msレベルの計算速度で道路形状を加味したビーム追従可能



## 発明者

東京大学 情報理工学系研究科 中里仁特任助教 他  
<https://tlab.hongo.wide.ad.jp/People/jin-nakazato/>  
(発明者への直接のお問い合わせはご遠慮ください)

## 特許情報

特許出願済み  
出願番号：2024-049098

## お問合せ先

株式会社 東京大学TLO 浅見 唯葉  
TEL: 03-6706-1629  
Email: [asami@todaitlo.jp](mailto:asami@todaitlo.jp)  
HP: <https://todaitlo.com/>