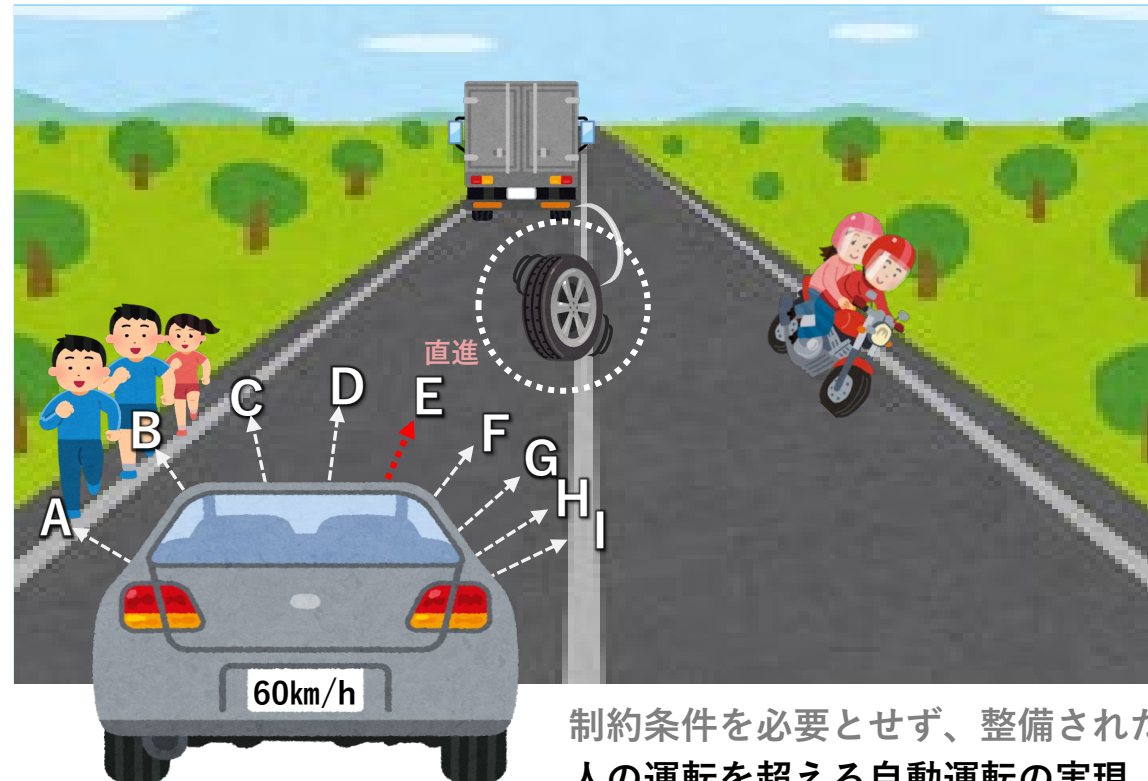


従来のAIは、カメラ、LiDARなどを利用して危険（例：飛来物、陥没）を検知して「避ける」ことが可能です。しかし、それは目の前の危機への「反応」に過ぎず、回避行動が周囲の人や対向車を巻き込み、かえって被害を拡大させる危険を伴います。真に必要なのは初動操作の前に、全方位の状況把握と自車挙動の乱れ（例：急激な方向転換による横転）がない複合操作（例：ハンドルとブレーキ）のシミュレーションを瞬時に行い「被害を最小化」する最適解の操作を実現することです。この総合的な判断をリアルタイム自律判断AI（特許）が実現します



制約条件を必要とせず、整備されたインフラに頼ることなく
人の運転を超える自動運転の実現を目指しています