

## 【複数の LIDARS（光検出と距離測定）を有する車両】 Google

### ①要約：

このアイデアは、Google の自動運転車に搭載されるセンサー技術に関する発明であり、360 度を見渡すセンサーと前方のみを認識するセンサーの組み合わせにより、自動車の周囲の状況を高精度で検知して運転を支援するものです。

### ②目的：

このアイデアの目的は、自動運転車が運転時に必要な環境認識を高度に実現し、安全性を向上させることにあります。360 度視界を持つセンサーと前方視界を中心にしたセンサーの組み合わせにより、運転中に自動車周囲の障害物や歩行者を迅速に検知し、事故のリスクを低減することを目指しています。

### ③新規性：

このアイデアの新規性は、360 度視界を持つセンサーと前方視界を中心にしたセンサーを組み合わせることで、より広範囲な環境認識が可能となる点にあります。また、車両の広範囲に配置された異なるタイプのセンサーを統合することで、高い精度とリアルタイムな情報提供が実現されます。

### ④独自性：

このアイデアの独自性は、Google の自動運転車に特化したセンサー技術であり、360 度視界と前方視界を重視したセンサーの組み合わせが他社にはない独自のアプローチです。また、複数の場所に異なるセンサーを配置することで、多角的な環境認識が可能となる点も特徴的です。

### ⑤経済価値：

このアイデアの経済価値は、高い安全性を確保しつつ自動運転技術を実現することにより、自動車産業や交通システムの革新に貢献する点にあります。また、特許を取得することで技術の保護と競争力の維持を図り、自動運転市場における Google の地位強化や新たなビジネス機会の拡大につながると考えられます。