

## 芝浦工業大学で大学発ベンチャー認定を開始！

デジタルツインを生成しマイクロモビリティの自動運転実現を目指す

\* \* \*

芝浦工業大学（東京都江東区／学長 山田純）は2023年4月より、大学の研究成果および人的資源を活用して設立された企業を「芝浦工業大学発ベンチャー」として認定するベンチャー創出支援制度を開始しました。既存の支援制度を発展させたものです。その第一号として株式会社ハイパーデジタルツイン（東京都中央区／CEO 伊東敏夫）を認定しました。

認定によって大学保有特許の実施権を得られるとともに、豊洲キャンパスに開設したベイエリア・オープンイノベーションセンター（BOiCE）への入居など、大学からの各種支援により、設立の初期費用を抑えることができます。また、大学発として社会的信用を得られ、円滑に事業が展開されることを期待できます。

### ポイント

- 大学発のベンチャー創出支援のために「芝浦工業大学発ベンチャー」認定開始
- 起業初期投資額を削減し、社会的認知度を上げるメリット
- 大学発ベンチャー第一号は多重自律マイクロモビリティの実現を目指す、株式会社ハイパーデジタルツイン



「芝浦工業大学発ベンチャー」認定式（左から新熊 CTO、伊東 CEO、山田学長）

## ■ 芝浦工業大学発ベンチャー認定とは

大学発ベンチャー創出における課題として、事業化に伴う資金や人材の調達が挙げられます。一般的に、研究開発・製品化に比較してより多くの資金が事業化に必要とされます。そのため、売り上げが上がらないうちは企業認知度が上がらず、優秀な人材が採用できずに業務改善ができないまま資金不足に陥ります。その課題を解決し、新たなベンチャー創出を促します。

### 【芝浦工業大学の支援例】

- ・ 大学が保有する特許の実施権を付与
- ・ 学内外有識者から経営・財務・人材・販路・知財などのアドバイス
- ・ 「芝浦工業大学発ベンチャー」の称号付与による認知度アップ
- ・ 研究室などの貸与
- ・ 研究室などの住所を登記住所とする

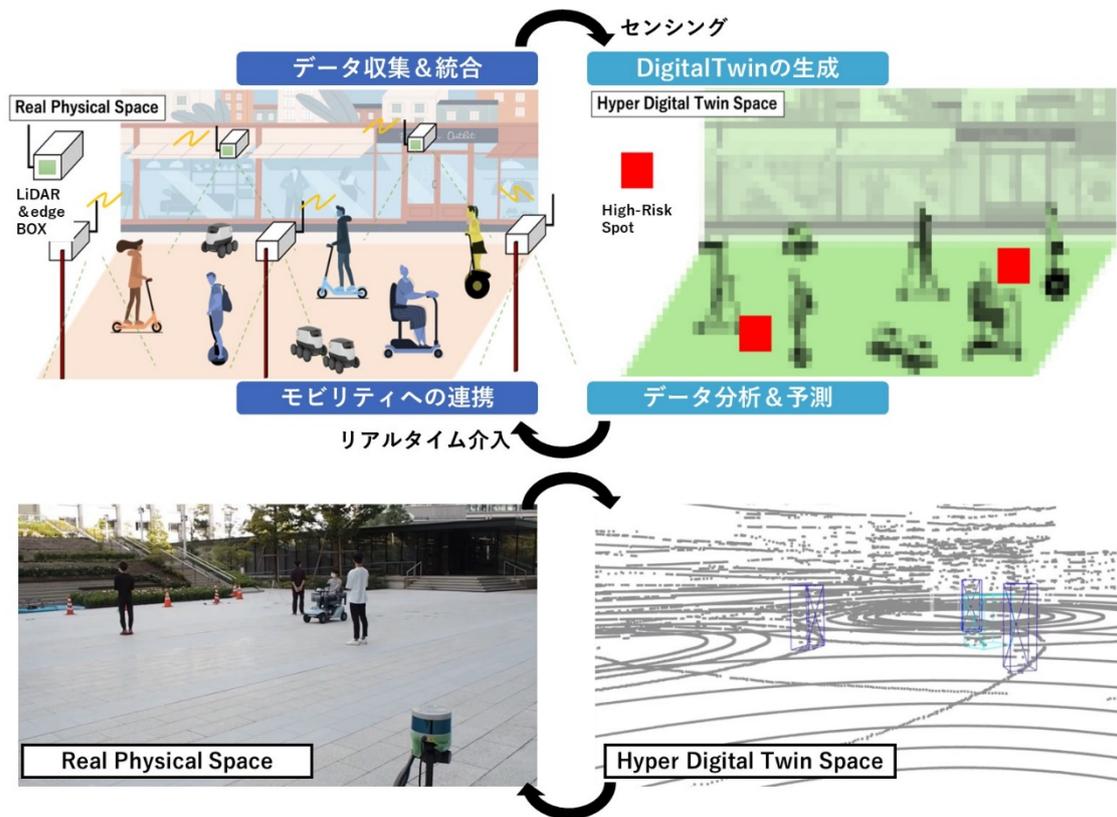
## ■ 株式会社ハイパーデジタルツインとは

株式会社ハイパーデジタルツインは、新熊亮一教授（芝浦工業大学 情報工学科）が2022年5月に創業した、スタートアップ企業です。

空間をセンシングし、デジタルツインでデータ分析とモビリティの自動運転に必要なデータをリアルタイムに提供する独自の技術を用いて、電動スクーターや運搬ロボットを含むマイクロモビリティの自動運転を実現します。また、将来的には、空間のセンシングデータを活用したデータ提供ビジネスの展開を目指しています。

マイクロモビリティの自動運転化のニーズは高まっていますが、一定エリア内により多くの車両・ロボットが混在するほど、より高性能な車載センサユニット・計算ユニットが個々に必要になり、単体の車両・ロボットがとて高額になってしまいます。そこで、現実世界から収集したさまざまなデジタルデータを分析し、仮想空間を再現するデジタルツイン技術を使い、課題を解決します。仮想空間上で、現実に近い物理的なシミュレーションが可能となり、モビリティが自動運転に必要な自己位置情報や経路情報などを生成し、提供することが可能となります。また、死角などに起因するリスクの予測を行い、多数同時自律移動の安全性を飛躍的に向上させます。これが実現することで、車載センサユニット・計算ユニットの要求性能が下がり、車両単価を下げ、自律マイクロモビリティの普及促進に繋がります。

公式ウェブサイト <https://www.hyper-digitaltwins.com/>



▲図.デジタルツイン基盤

## 芝浦工業大学とは

工学部／システム理工学部／デザイン工学部／建築学部／大学院理工学研究科

<https://www.shibaura-it.ac.jp/>

理工系大学として日本屈指の学生海外派遣数を誇るグローバル教育と、多くの学生が参画する産学連携の研究活動が特長の大学です。東京都（豊洲）と埼玉県（大宮）に2つのキャンパス、4学部1研究科を有し、約9,500人の学生と約300人の専任教員が所属。2024年には工学部が学科制から課程制に移行し、従来の教育の在り方を根本から変えていきます。創立100周年を迎える2027年にはアジア工科大学トップ10を目指し、教育・研究・社会貢献に取り組んでいます

## 取材に関する問い合わせ先

学校法人 芝浦工業大学 入試・広報連携推進部企画広報課 柴田

TEL 03-5859-7070 FAX 03-5859-7071 E-mail [koho@ow.shibaura-it.ac.jp](mailto:koho@ow.shibaura-it.ac.jp)

以上