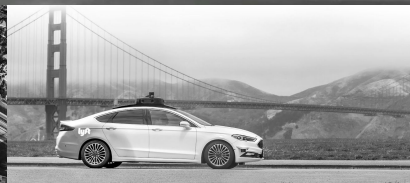
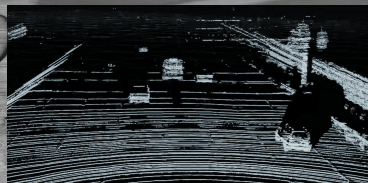


モビリティの未来を、 オープンイノベーションで

スポンサー様向けコミュニティ概要（改訂版：2020年1月8日）





1. コミュニティ理念
2. コミュニティ構造
3. コミュニティ運営・スポンサーシップ
4. プロジェクト体制



コミュニティ理念



モビリティの未来を、オープンイノベーションで

スマートフォンの普及や技術の進歩によりモビリティに大きな変革が起きている昨今、企業・大学・ビジネスの枠を超えた自由な発想こそがモビリティの新しい付加価値を創造するのでは。

そう考え、Deep4Driveを設立しました。

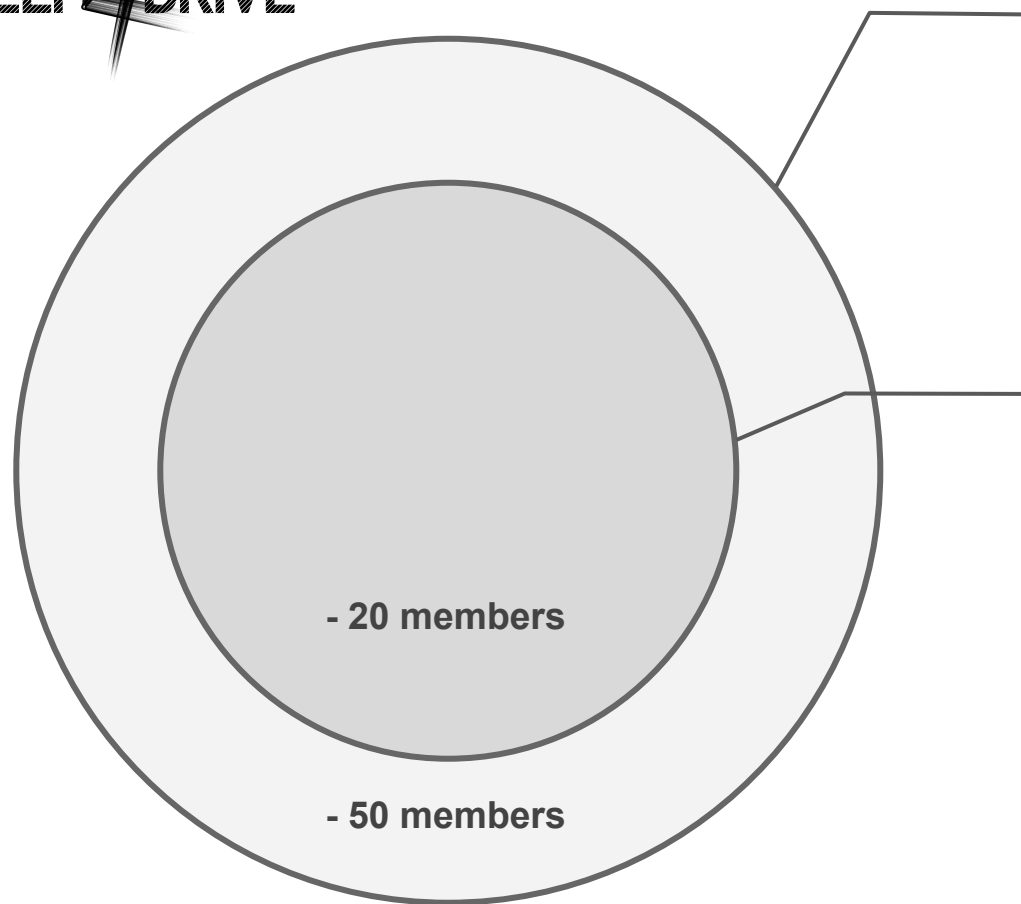
「モビリティの未来を、オープンイノベーションで」を理念に、社会に付加価値を提供できるような、プロジェクトを、40名以上のエンジニアと共に複数実行しています。

新しい技術への好奇心とモチベーション溢れるメンバーと共に、モビリティの未来を自分たちで作っていく。そんな気持ちで日々活動しています。

代表 阿藤将也



コミュニティ構造



Community Members

モビリティや自動運転に興味があるメンバー
Deep4Driveの日の活動やモビリティに関する有用な情報が
欲しい方、モビリティの未来について議論したい方



Project Members

プロジェクトを持ち活動するメンバー
活動プロジェクトや自分で立ち上げたプロジェクトを遂行し、仲間とともに
明日のモビリティを創造したい方
コミュニティマネジメントをしたい方





Community members

モビリティ、自動運転、MaaSに興味がある方や、Deep4Driveの活動に興味がある方、モビリティの未来について少し勉強してみたい、という人向けのメンバーシップです。

Slack上でのやり取りが基本ですが、イベント、オフ会などの参加は自由にできます。

Project members

プロジェクトを遂行してDeep4Driveの仲間と共にモビリティの未来を創造したい方、もしくは、Deep4Driveコミュニティ運営に関わりたい方、向けのメンバーシップです。

Slackだけではなく、Google Drive、Confluence、AWS、note等のコミュニティの活動場所を利用できます。



Tech members

Business members

Project

プロジェクトリーダー

サブリーダー

開発メンバー (SW, HW, Design, etc)

プロジェクトリーダー

サブリーダー

ビジネスデザインメンバー

Community Mgmt

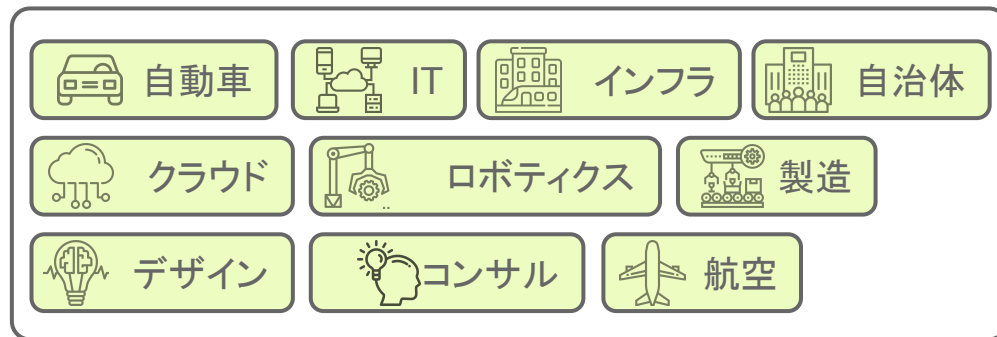
コミュニティサポート

広報・PR

Deep4Drive運営・
スポンサーコミュニケーション



コミュニティ運営・スポンサーシップ



スポンサー企業・団体の皆様

モビリティの未来と新しい価値と一緒に創造する企業

私たちDeep4Driveは、モビリティの未来と一緒に創造するスポンサーを募集しています

資金・物資提供

- 定期イベントへのご招待
- Deep4Driveの活動内容の共有
- 研究・開発結果の共有

DEEP4DRIVE

運営・管理

コミュニティ

一般社団法人 Deep4Drive MI Hub

< Deep4Drive Mobility Innovation Hub >

2019年12月設立予定

モビリティの未来をオープンイノベーションで創造する有志団体「Deep4Drive」の資金資材の管理および団体の運営

有志団体 Deep4Drive

2018年12月設立

コミュニティメンバー:40名

大学・企業・組織の枠を超え、オープンイノベーションでモビリティの未来を自分の手で創造するコミュニティ



ご支援内容

我々、Deep4Driveは、スポンサー様からの支援金等を下に、モビリティの新しい価値を創造するため活動しています。
また、支援金は、一般社団法人Deep4Drive MI Hub (Mobility Innovation Hub)により管理・運用しております。

- ・資金100万円以上
- ・資金(一口100万円)
- ・資金(一口50万円)
- ・資金(一口30万円)
- ・部品、ツール、開発環境
- ・ワーキングスペース
- ・その他ご支援(資金・部品、ツール、開発環境以外の内容)

ご支援に興味がありましたらご連絡頂けたらと思います。

contact@deep4drive.com

代表 阿藤 将也



プロジェクト体制

Project DeepRacer ー強化学習を用いた自動運転レースー



2019年6月

2019年12月

Phase1: 2019年6月AWS Tokyo Summit

Phase2: AWS Virtual League

Final Phase

内容:

AWS Tokyo Summitに向けた、強化学習の報酬関数開発および
AWS上でのシミュレーション・モデルのトレーニング

結果: 日本大会4位5位

法人参加を除けば、日本最高位を獲得
クラスメソッド株式会社のスポンサー契約

内容:

AWS DeepRacer Virtual Leagueへの参戦
引き続き強化学習を用いたモデル開発

結果: 世界1983レーサー中9位

・最後のAWS Virtual Leagueでは世界全体で9位
・AWS re:Inventへの参加権獲得ならず

内容:

AWS re:Invent 2019

不参加



TOKYO		
POSITION	RACER	TIME
#1	sola@DNP	00:07.440
#2	OHNO@DNP	00:07.560
#3	Take@DNPds	00:07.860
#4	Wataru@Deep4Drive	00:07.920
#5	Deep4Drive	00:08.040

AWS DeepRacer League - Virtual Circuit Toronto Turnpike		
Leaderboard - refreshed every 15 minutes		
Search for a racer (press enter)		
POSITION	NAME	TIME
1st	Karl NAB	00:07.306
2nd	Ting NCTU-CGI	00:07.323
3rd	regAWS	00:07.348
4th	Isman NCTU-CGI	00:07.369
5th	Eric NCTU-CGI	00:07.441
6th	JJ	00:07.581
7th	Mumtaz-DeveloperIO	00:07.895
8th	D4D-test	00:07.988
9th	Shikharshai-DeveloperIO	00:08.009

Project Crowdfunding ー自動運転レースで世界一を目指すー



2019年7月

Campfireにてクラウドファンディング実施

内容:

AWS DeepRacerで世界一を目指すための資金調達をクラウドファンディングで実施

結果: **259,000円の資金獲得**

計19人のパトロンの方々から資金を提供して頂きました。

資金は、自動運転レースで世界一になるための開発資金として使用



自動運転レースAWS DeepRacerで世界一を目指している、若手エンジニアチームです!
日本大会ではプライベートチームとして最高位を記録。現在実機では世界6位のタイム! 挑戦を続けるにあたり、クラウドファンディングを行うことにしました!

[シェア](#) [いいね!](#) [ツイート](#) [LINEで送る](#) [埋め込み](#) [QRコード](#)

¥ 現在の支援総額

259,000JPY

86%

目標金額は300,000JPY

👤 パトロン数

19人

🕒 募集終了まで残り

終了

♡ お気に入り 1

FUNDED

このプロジェクトは、2019-07-26に募集を開始し、19人の支援により259,000円の資金を集め、2019-08-19に募集を終了しました

🏠 ホーム [活動報告](#) 3 [パトロン](#) 19 [コメント](#) 0

👤 管理画面

Project NewHere ー電車内AR(拡張現実)体験サービスー



2019年8月

2020年2月

Phase1: JR東日本主催アイデアソン

Phase2: AR拡張現実の開発

Final Phase

内容:

JR東日本とモビリティ変革コンソーシアムが主催するモビリティビジネスアイデアソンへの参加

結果: 採用

- ・プロジェクトとして本採用
- ・実証実験に向けた開発をJR東日本・モビリティ変革コンソーシアム
- ・Loftworkと共に開始

内容:

電車で「ちょっとした非日常」体験をAR技術を用いて再現するサービスの開発

結果:

JR東日本と実証実験に向け活動開始

内容:

実際の電車にて実証実験



Project R2D2 ー自動走行ロボットの開発ー



2020年3月末

2020年9月末

フェース1: SW

内容:

自動追尾ロボットの開発の基礎となるSW開発を行う

コンテスト出場(決定):

第2回AIエッジコンテスト

経済産業省、NEDOが主催しているAI Edge Contestに参加し、Deep4Drive独自のFPGAを使った自動車走行画像認識技術を開発する

フェーズ2: HW

内容:

自動追尾ロボットのHW開発

コンテスト出場(仮予定):

・第2回自動運転AIチャレンジ

・Global Innovation Challenge生活支援ロボットコンテスト
より実践的なシチュエーションに役立てるためのロボット開発および実車への実装を目指す

フェーズ3

技術応用:

アイディアソン形式で

自動走行ロボットの応用方法を
模索し、次の開発へ繋げる

AI Edge Contest

FPGAを使った自動車走行画像認識

革新的 AI エッジコンピューティング及び次世代コンピューティング技術の開発における
社会実装の1テーマである「自動運転」に注目し
優れた技術や発想のアイデア及び人材を発掘することを目的として
エッジにおける認識処理を想定し、ハードウェアアクセラレータの性能及び、
認識精度を競い合う分析コンテストを開催します。

第2回AIエッジコンテスト

<https://www.meti.go.jp/press/2019/11/20191118003/20191118003.html>



第2回自動運転AIチャレンジ

<https://prtimes.jp/main/html/rd/p/000000014.000041897.html>



Innovation Challenge

https://www.innovation-challenge.jp/life-support/?fbclid=IwAR1g6EQ5nPfAZ2sH8f-P_TNicsVUXDUglltGGc5neJKHRIsDEV0z1aU-yBo#faq1