

2017 年 10 月 4 日

三菱電機株式会社(代表企業)
アイサンテクノロジー株式会社
インクリメント・ピー株式会社
株式会社ゼンリン
株式会社トヨタマップマスター
株式会社パスコ

「戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)自動走行システム／大規模実証実験」のうち「ダイナミックマップ」に係わる「ダイナミックマップの試作・整備及びセンター機能や更新手法等の確立」及び、「大規模実証実験の実施・管理」を、国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構 (NEDO)殿 より受託

三菱電機株式会社、アイサンテクノロジー株式会社、インクリメント・ピー株式会社、株式会社ゼンリン、株式会社トヨタマップマスター、株式会社パスコの6社は、「ダイナミックマップ大規模実証実験コンソーシアム^{※1}」としてNEDO殿の2017年度委託業務事業「戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)自動走行システム／大規模実証実験」に係わる「ダイナミックマップの試作・整備及びセンター機能や更新手法等の確立」及び、「大規模実証実験の実施・管理」を受託^{※2}致しました。

2020年の東京オリンピック・パラリンピックに向けて、我が国の優れた最先端技術等によるイノベーションを世界に発信できるよう、自動走行システムについても、実用化の加速を図ることが重要となっております。昨年度、6社は、内閣府殿SIP自動走行システムの施策にて、ダイナミックマップ構築の為のデータ構造を検討し、データ試作にて、必要な要件や解決すべき課題等を明確に致しました。今回の受託内容は、静的高精度3D地図データの仕様・精度の検証、準静的・準動的データの生成・更新・配信システムの検証及び、動的情報と車載機に配信されたダイナミックマップデータとの車載機上での紐付けの検証を行い、下記の実現を目指すものです。

- ① ダイナミックマップの実用化に向けた最終仕様の確認・合意
- ② ダイナミックマップの国際標準化、デファクト化の推進
- ③ ダイナミックマップ活用に関する研究開発・アプリケーション開発の促進

今回の実証実験では、自動車メーカー様や大学・研究機関様等にご参加頂き、公道の実交通環境下においてダイナミックマップの技術検証を行います。加えて、将来の実用化に向けた技術面、運用面、制度面等での具体的課題の抽出と共に、海外自動車メーカー様等にもご参加頂き、国際連携・協調の推進等も図りたいと考えております。

ダイナミックマップ大規模実証実験コンソーシアムは、日本の産業競争力強化に資する体制を構築し、日本発の国際標準化を視野に入れ、安全な交通社会に資する「ダイナミックマップ」の実現を進めて参ります。

以上

※1: 2017年7月 4日に、コンソーシアム協定書を締結
※2: 2017年8月24日に、NEDO殿との委託業務契約を締結
添付別紙に、当該受託案件の施策概要を記載

大規模実証実験(ダイナミックマップ)の施策概要

添付別紙

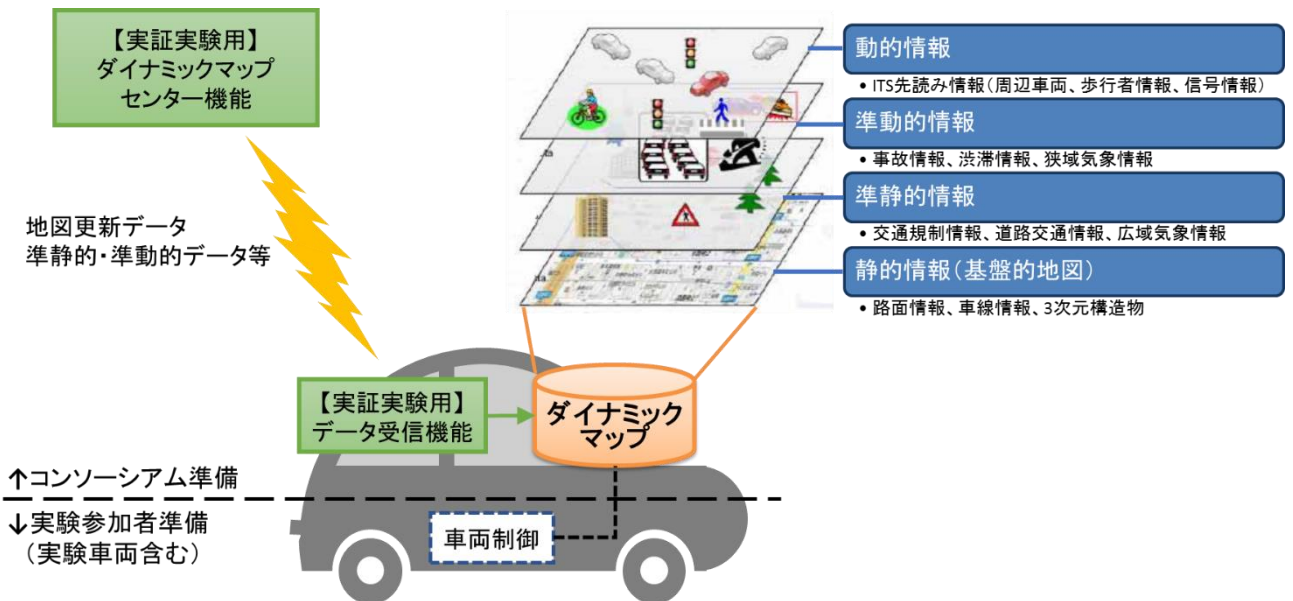
■ダイナミックマップデータ製作範囲

一般財団法人 日本自動車研究所(JARI)から清水IC間の往復約700kmのデータ製作

出典:内閣府プレスリリース(平成28年11月15日)より抜粋



■ダイナミックマップの実証実験システム構成 (案)



■ダイナミックマップの実証実験予定表 (案)

