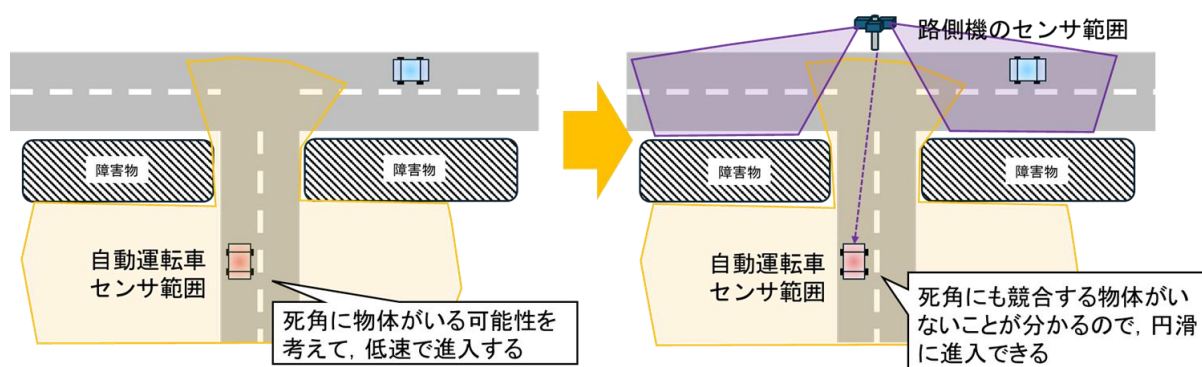


2026年5月15日

富士ソフト株式会社

「死角」をなくす自動運転へ、名古屋大学コンソーシアムが 路車協調プラットフォームを無償公開 -富士ソフト参画、社会実装を加速する 情報通信基盤「ダイナミックマップ 2.0」始動



車載センサのみの自動運転（左）と路車協調型の自動運転（右）

富士ソフト株式会社（代表取締役 社長執行役員 兼 CEO：室岡 光浩）は、参画している名古屋大学の研究コンソーシアム※1 が開発した、自動運転車と道路インフラをつなぐ情報通信基盤「ダイナミックマップ 2.0」を 2026 年 5 月 15 日（金）より GitHub 上で無償公開したことをお知らせします。これまで「死角」が課題とされてきた一般道における自動運転の安全性を高めるとともに、バラバラだった通信仕様を共通化することで、自動運転の社会実装を後押しします。

なぜ日本の自動運転は進まなかったのか-「死角」と仕様分断の壁

運転手不足や交通安全の高度化といった社会課題を背景に、欧米・中国を中心に協調型 ITS（Intelligent Transport Systems）やインフラ協調型自動運転の取り組みが加速しています。一方、日本の一般道路は見通しの悪い交差点が多く、車載センサのみの自動運転では死角からの飛び出しに備えた低速度での走行が必要となるため、安全かつ円滑に走行できる場所が限られています。さらに、実証実験単位で通信仕様やシステムが個別最適化されてきたことにより、互換性や拡張性が社会実装に向けた課題となってきました。こうした状況を踏まえ、基盤部分をオープン化し、誰もが利用できる形で提供する取り組みが求められています。

「車だけでは見えない世界」を共有-社会実装を後押しする情報通信基盤「ダイナミックマップ 2.0」

ダイナミックマップ 2.0 は、車両、路側機※2、クラウドをつなぎ、情報連携を支援する情報通信基盤で、内閣府の戦略的イノベーション創造プログラム・自動走行システム（SIP-adus）のプロジェクト内で重点分野の一つとして扱われています。路側機に搭載されたセンサが提供する物標情報や freespace 情報、信号機の灯色情報や残り時間、自動運

転に必要な高精度道路地図などを扱うことができ、無線方式に依存しない共通インターフェースを提供します。情報仕様を共通化することで、インフラ側のソフトウェア開発を効率化し、自治体や事業者における協調型自動運転の導入コスト低減に寄与します。

すでにレベル 4 実証実験プロジェクトで検証済み

同プラットフォームは、千葉県柏市でのレベル 4 自動運転※3 プロジェクト※4 でも活用されており、実用性・有効性が確認されています。信号情報や残り時間、道路上の物体情報などを統合的に扱うことで、都市部における高度な自動運転にも対応します。

無償公開がゲームチェンジに-自動運転の主導権は「エコシステム」へ

富士ソフトは、2023 年より「先進モビリティサービスのための情報通信プラットフォームに関するコンソーシアム」に参画、協調型自動運転や都市交通分野における社会実装を支援※5してまいりました。ダイナミックマップ 2.0 は本コンソーシアムの活動の一環として開発されたものです。今後、富士ソフトは同プラットフォームの活用を検討する自治体や事業者に対し、要件整理からシステム構築、実証・導入に至るまでの技術支援を行い、ダイナミックマップ 2.0 の社会実装を後押ししていきます。これにより、ダイナミックマップ 2.0 をインフラ協調型モビリティにおける共通開発基盤として位置づけ、信頼性と効率性の向上を図りながら、多様なプレイヤーが参加できるエコシステムの形成を目指します。

※1 先進モビリティサービスのための情報通信プラットフォームに関するコンソーシアム：名古屋大学未来社会創造機構モビリティ社会研究所と情報学研究所附属組込みシステム研究センターが推進している産学連携の共同研究体

<https://www.nces.i.nagoya-u.ac.jp/admobidm2/index.html>

※2 路側機：LiDAR やカメラなどのセンサ、物体認識処理のための小型コンピュータ、通信装置を搭載した装置

※3 レベル 4 自動運転：特定の条件・範囲内において、人間の運転手を必要とせず、システム主体で行われる自動運転

※4 経済産業省ニュースリリース「一般道における中型バスでのレベル 4 自動運転による運行を開始します」：経済産業省と国土交通省で取り組んでいる千葉県柏市でのレベル 4 自動運転の社会実装のためのプロジェクト

<https://www.meti.go.jp/press/2025/01/20260113001/20260113001.html>

※5 富士ソフトと名古屋大学、都市交通を最適化するスマート道路を目指し、バス専用レーンを活用した走行課金システムの技術検証を実施

<https://www.fsi.co.jp/company/news/20241210.html>

ソフトウェア配布元

プロジェクト名：Dynamic Map 2.0 Platform

URL：<https://github.com/dm20-consortium/dm20>

ライセンス形態：MIT ライセンス

お問い合わせ先

ニュースリリースについて

コーポレートコミュニケーション部 コミュニケーション室 広報窓口

TEL : 050-3000-2735

E-MAIL : mkoho@fsi.co.jp

サービスについて

組込／制御ビジネスユニット 営業統括部 ASI 営業部 お客様窓口

TEL : 050-3000-2164

E-MAIL : sales-asi@fsi.co.jp

※ 記載されている会社名および商品名は、各社の登録商標または商標です。