

2026 年 1 月 20 日

ダイナミックマッププラットフォーム株式会社

ダイナミックマッププラットフォーム、 T2 の自動運転トラックを用いた V2N 通信の実証を新東名高速道路にて開始

ダイナミックマッププラットフォーム株式会社(本社:東京都渋谷区、代表取締役社長 CEO: 吉村 修一、以下「当社」)は、新東名高速道路において、株式会社 T2(東京都千代田区、代表取締役 CEO: 熊部 雅友、以下「T2」)の自動運転トラックを用いて V2N 通信の有効性評価・検証する実証実験を 2026 年 1 月 27 日(火)から開始します。

なお本実証は、株式会社三菱総合研究所(本社: 東京都千代田区、代表取締役社長執行役員: 簀田 健二、以下「MRI」)が受託した総務省の「新東名高速道路の一部区間における自動運転レベル 4^{*1}トラック実証と連携した V2N 通信を用いたユースケース実証に関する検討事業」において実施するものです。



■本実証の背景・目的

V2N(Vehicle to Network)とは、携帯電話網を用い、車両と通信ネットワークとの間で情報をやり取りする技術のことです。自動運転の円滑な運行管理や遠隔監視等に必要となる要素となることから、有効性の評価・検討が求められています。

総務省の事業の中で、当社はダイナミックマップデータを受信して可視化するアプリケーションの構築、実証および有効性評価を実施しています。ダイナミックマップデータとは、ダイナミックマッププラットフォームが有する高精度 3 次元地図データ(静的情報)と、安心・安全な自動運転をサポートするための様々な情報(動的情報)を重ね合わせたものです。

本実証では、このダイナミックマップデータが V2N の通信環境下において、自動運転に十分なレベルで安定して送受信可能かどうかを、T2 の自動運転トラックを用いて検証します。

■本実証の内容

本実証ではダイナミックマップデータとして、①先読み情報提供(水膜厚予測情報の配信)と、②SA/PA 駐車時の地図更新の2 つについて検証します。

<実証実験概要>

- ・ 期間: 2026 年 1 月 27 日(火)~30 日(金)
- ・ 場所: 新東名高速道路一部区間(駿河湾沼津 SA-浜松 SA)
- ・ 実証内容:

携帯電話網および通信品質向上策を適用した通信環境下で、各情報のリクエスト送信~レスポンス受信までの時間とサーバ処理時間を測定し、V2N 通信を活用してシステム要件を達成できるかの検証

① 先読み情報提供(水膜厚予測情報の配信)

先読み情報のうち、高速道路の車線別の水膜厚予測情報の配信について検証します。水膜厚の情報は、突発的な気象変化に伴う ODD※2 の判断や車両運行管理、ハイドロプレーニング現象を避けるための減速、水膜発生地点の前の SA/PA への退避など車両制御判断の際に必要となります。今回の実証では T2 の自動運転トラックを用い、車両制御に特に時間を要する SA/PA への退避を想定して検証します。

② SA/PA 駐車時の地図更新

幹線輸送の自動運転トラックが出発地点の物流センターで運行支援システムから指示を受け、目的地の物流センターまでの道路状況に応じた走行ルート of 地図、ならびに目的地の物流センター内の地図を受信することを想定した実証です。今回は物流センターを模して SA/PA で検証します。

当社は本実証を通して V2N 通信の社会実装を加速させ、自動運転レベル 4 の早期実現に貢献します。

※1 自動運転レベル 4: 場所・天候・速度等の特定条件下において、自動運転システムがすべての運転操作を実施

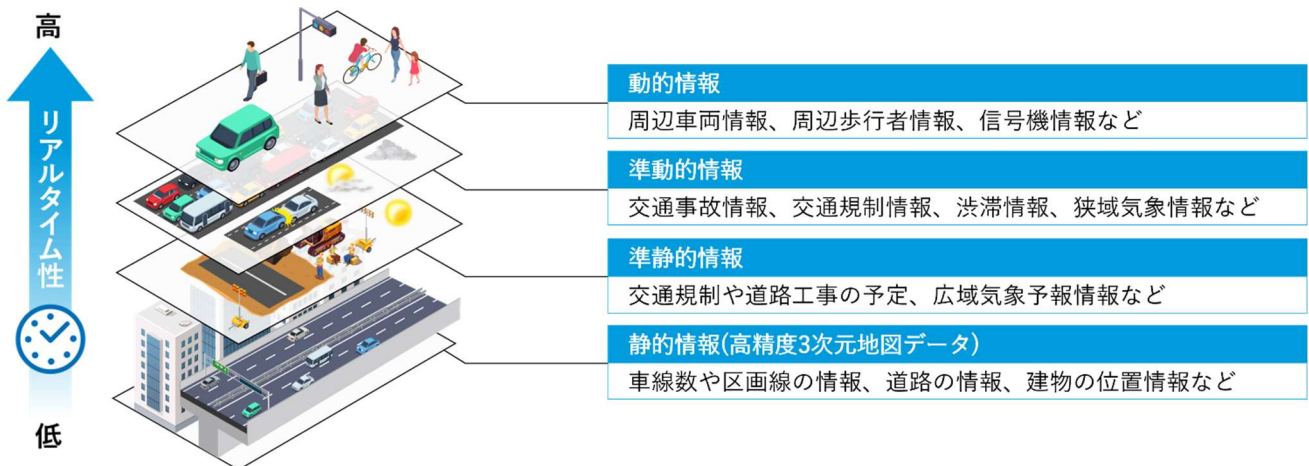
※2 ODD(Operational Design Domain): 運行設計領域。自動運転車が走行可能な範囲のこと。

【参考】

- 2025 年 6 月 26 日「総務省『自動運転レベル 4 トラック実証と連携した V2N 通信ユースケース実証事業』に参画」
<https://www.dynamic-maps.co.jp/news/news-803/>
- CASE STUDY「物流の未来を切り拓く自動運転トラックの開発に貢献」
<https://www.dynamic-maps.co.jp/case/case-1202/>
当社は 2022 年より T2 に高精度 3 次元地図データを採用いただいています。

<ダイナミックマップとは>

ダイナミックマップとは、情報のリアルタイム性ごとに 4 階層に分類された情報を持つ地図データベースの概念を指します。当社は車線情報、路面情報等をまとめた“静的情報”の基盤となる**高精度 3 次元地図データ**を提供するとともに、ダイナミックマップを構成する静的～動的な「ダイナミックマップ情報」を収集・配信する**自動運転向けデータ連携システム**の構築に取り組んでいます。本システムにより道路の状況を事前に自動運転車両に配信することで、交通事故を防ぎ、安心・安全な自動運転の実現に寄与します。



<株式会社 T2 について>

本社所在地: 東京都千代田区内幸町二丁目 2 番 3 号 日比谷国際ビル 1 階

代表者: 代表取締役 CEO 熊部 雅友

設立日: 2022 年 8 月 30 日

事業内容: 自動運転システムの開発、レベル 4 自動運転トラックによる幹線輸送サービス事業、幹線輸送に付随した関連サービス事業、その他関連サービス事業

企業サイト: <https://t2.auto/>

公式 X: https://x.com/t2_auto

<ダイナミックマッププラットフォーム株式会社について>

当社は日本政府によるバックアップのもと、国内自動車メーカー10社等の出資により設立されました。日本をヘッドクォーターに、北米・欧州・中東・韓国に拠点を構え、現在26ヶ国で事業を展開。自動運転や先進運転支援システム(ADAS)をはじめ、シミュレータ環境構築、インフラ管理、除雪支援など、幅広い用途に向けて高精度3次元データを提供しています。

「Modeling the Earth」=地球のデジタル化をビジョンに、高精度3次元データのプラットフォーマーとして、様々な産業分野におけるイノベーションを共創します。

設立: 2016年6月

本社: 東京都渋谷区

代表者: 吉村 修一

事業内容: 自動運転・ADASをはじめ多様な産業を対象とした高精度3次元データの提供

URL: <https://www.dynamic-maps.co.jp/>