

**ダイナミックマッププラットフォームと東芝、
インフラ協調型モビリティ基盤の高度化に向け協業検討を開始
～Hybrid-3D LiDAR と高精度 3 次元地図データを連携～**

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、株式会社東芝(以下「東芝」)が実施する「Toshiba OPEN INNOVATION PROGRAM 2026」に採択され、東芝の「Hybrid-3D LiDAR」と当社の高精度 3 次元地図データおよび情報連携技術を組み合わせた、インフラ協調型モビリティ基盤の高度化に向けた協業検討を開始しました。

本協業検討では、Hybrid-3D LiDAR で検知した車両や歩行者などの動的情報を、高精度 3 次元地図データ上の位置情報と紐付け、車両や運行管理システムなどへ提供する仕組みを検討します。車載センサーだけでは把握にくい死角や遠方の状況をインフラ側から補完することで、自動運転をはじめとするモビリティの安全性・運行効率の向上を目指します。



■協業検討の背景

自動運転や遠隔運行などの社会実装が進む中、安全で効率的なモビリティ運行を実現するためには、車載センサーによる周辺認識に加え、道路や施設などインフラ側から得られる情報を活用して、車両単独では捉えにくい周辺状況を把握することが重要になります。

当社は、高精度 3 次元地図データを基盤に、車両、路側センサー、施設システムなどから取得した動的・静的情報を統合し、車両や運行管理システム等へ提供することでモビリティの運行を支援するインフラ協調型モビリティ基盤の開発・提供を進めています。

一方、東芝の Hybrid-3D LiDAR は、長距離・高精度の空間認識に加え、夜間や雨、霧などの環境下でも測距が可能で、モビリティ・道路空間における移動体検知をはじめ、幅広い用途への活用が想定されています。

今回、東芝のセンシング技術と、当社が培ってきた高精度な位置情報を基盤とする情報連携技術を組み合わせることで、インフラ側から取得する動的情報を拡充し、インフラ協調型モビリティ基盤のさらなる高度化を目指して協業検討を開始しました。

■協業検討の内容

本協業検討では、Hybrid-3D LiDAR で取得した点群データや認識・追跡結果を、高精度 3 次元地図データ上の位置情報と紐付け、インフラ協調型モビリティ基盤へ入力・統合するための技術要件および事業性を検討します。

具体的には、以下の項目について整理・検討を進めます。

- 検知対象および取得する動的情報
- データ形式およびインターフェース
- 高精度 3 次元地図データとの位置合わせ
- データ処理の遅延および即時性
- 通信方式および情報配信
- 車両や運行管理システムとの接続
- 情報の安全性および信頼性

これらの検討を踏まえて実証を行い、両社の技術を組み合わせた情報連携の有効性や事業化の可能性を検証予定です。

■想定する利用シチュエーション

本協業検討では、以下のような利用シチュエーションを想定し、具体的な活用方法やシステム構成について検討を進めます。

1. 公道における自動運転・運転支援

交差点や見通しの悪い道路などにおいて、Hybrid-3D LiDAR で検知した車両、歩行者、自転車、落下物などの位置・移動情報を高精度 3 次元地図データ上の位置情報と紐付けることで、車載センサーだけでは把握しにくい周辺状況をインフラ側から補完することを想定しています。

取得した情報を自動運転車両や運行管理システムなどと連携することで、死角の補完や危険事象の早期把握、道路状況に応じた走行判断などへの活用を検討します。

2. 物流施設・工場などの閉域環境におけるモビリティ運行

物流施設、工場、港湾、空港、建設現場などの閉域環境では、自動運転車両や AGV・搬送機器、作業車両、作業者などが混在する状況を想定し、それぞれの位置や移動状況を高精度 3 次元地図データ上の位置情報と紐付けて活用する仕組みを検討します。

インフラ側から取得した情報を車両や運行管理システムなどと連携することで、接触リスクの低減や走行経路の最適化、遠隔監視の高度化などへの活用を検討します。

3. 多様な屋外環境

昼間だけでなく、夜間や雨・霧など、視認性が低下する条件を含む屋外環境において、安定したセンシングとモビリティの運行支援への活用可能性を検討します。

これらのシチュエーションを想定しながら、現実空間で刻々と変化する人、車両、障害物等の動的情報をインフラ協調型モビリティ基盤に取り込み、モビリティの安全性や運行効率の向上につながる情報連携のあり方を検討していきます。

■今後の展開

当社と東芝は、2026 年 12 月中旬に予定される成果発表会に向けて、想定ユースケースおよびシステム構成、データ連携方式などの具体化を進めるとともに、実証を通じて両社の技術を組み合わせた情報連携の有効性を検証します。

本協業検討では、東芝の Hybrid-3D LiDAR との連携を通じて、インフラ協調型モビリティ基盤に取り込む動的情報の拡充を目指します。将来的にはカメラやレーダーをはじめとする他のセンサーや外部システムとの連携も視野に、インフラ協調型モビリティ基盤のさらなる高度化を目指します。

<Toshiba OPEN INNOVATION PROGRAM 2026 について>

Toshiba OPEN INNOVATION PROGRAM は東芝グループが持つビジネスアセット・先端技術を活用し、新たなイノベーションを起こす熱意を持つ企業を募集し、東芝グループとの協業を通じて応募企業の事業化の加速を支援するプログラムです。東芝グループの長年にわたる研究開発の成果、事業実践から創り上げた顧客基盤、製品、ソリューションとの協業を通じて、応募企業の事業拡大・加速を積極的に支援します。

プログラムの詳細: <https://growth.creww.me/9c372790-6ad3-11f1-9c9d-853aaa861f40.html>

<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、シミュレーション環境構築、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ムとして、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

公式サイト: <https://www.dynamic-maps.co.jp/>

公式 X: https://x.com/dynamic_maps