

2015年10月2日

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  
株式会社三菱総合研究所

自動走行システムの実現に向けた「ダイナミックマップ」構築の  
試作・評価に係る調査検討を内閣府より受託

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、株式会社三菱総合研究所の7社は、「ダイナミックマップ構築検討コンソーシアム※1」として内閣府の2015年度委託事業「SIP（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」の検討課題のひとつである「自動走行システムの実現に向けた諸課題とその解決の方向性に関する調査・検討におけるダイナミックマップ構築に向けた試作・評価に係る調査検討」を受託しました。

「SIP・自動走行システム」では、東京オリンピック・パラリンピックを一里塚として、自動走行（自動運転）を含む新たな交通システムを実現し、事故や渋滞を抜本的に削減※2、移動の利便性を飛躍的に向上させることを目指しています。その中で、従来のカーナビゲーションシステム用の二次元地図と比べて、一桁以上高精度の絶対位置精度がセンチメートル級の三次元空間情報を持つ、静的情報・准静的情報・准動的情報・動的情報を組み込んだデジタル地図「ダイナミックマップ」の開発は、自動走行システム実現に向けて中核を担う重要な要素です。

今回の受託事業では、「ダイナミックマップ」構築のためのデータ構造を検討し、データを試作することで必要な要件や解決すべき課題を明確にします。

今後、7社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、「ダイナミックマップ」構築に向けた試作・評価に関する調査検討を進めていきます。

以上

※1: 2015年9月1日にコンソーシアム協定書を締結

※2: 2018年を目途に交通事故死者を2,500人以下とする（2013年：4,373人）

コンソーシアム各社の主な役割分担および検討の範囲

1. コンソーシアム各社の主な役割分担

項番	コンソーシアム企業	主な役割分担
(1)	三菱電機	コンソーシアム代表。全体統括。基盤的地図のデータ構造検討、動的データの利用の仕組み検討及び基盤的地図の更新手法に関する検討、報告書取り纏め
(2)	アイサンテクノロジー	ダイナミックマップの評価用ビューアの開発
(3)	パスコ	基盤的地図・動的データの試作
(4)	三菱総合研究所	基盤的地図のデータ構造検討、動的データの利用の仕組み検討及び基盤的地図の更新手法に関する検討、報告書作成
(5)	インクリメント・ピー	データ間の連携方法検討、利用視点での評価
(6)	ゼンリン	
(7)	トヨタマップマスター	

2. ダイナミックマップの対象とする技術概要と本受託事業試作検討範囲

