



さまざまな環境でのレベル4自動運転の実現に貢献 ～自動運転ソフトウェアプラットフォーム開発～

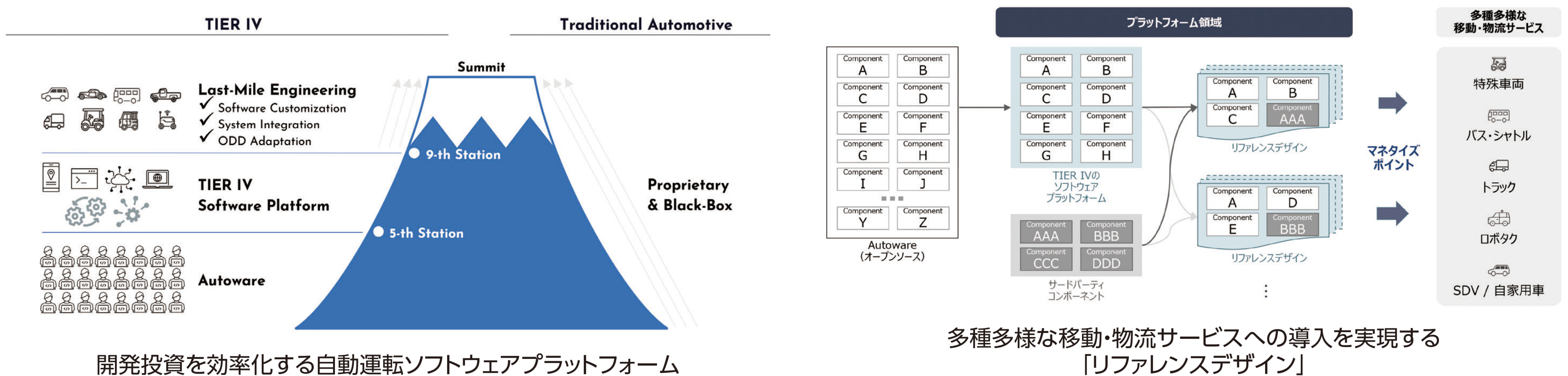
自動運転ソフトウェア開発

フィジカルAI

(株)ティアフォー

プロジェクト概要

- 自動運転システム用のオープンソースソフトウェア「Autoware」を活用して、特定の場所や条件下でシステムが運転操作を行い、運転手がいなくても走行できる「**レベル4の自動運転**」を実現するソフトウェアプラットフォームを開発。
- 本プラットフォームでは、自動車メーカーやバスの運行事業者等に対して、実装のベースとなる自動運転システムを提供。また、他社が提供するソフトウェアと組み合わせて幅広いユーザーのニーズに応える「リファレンスデザイン」というモデルにより、多種多様な移動・物流サービスへの自動運転システムの導入を実現。
- 本プラットフォームを活用することで、**開発・運用コストを抑え、より多くの地域でレベル4の自動運転を利用できるようになることを目指している。**
- これまでに、**全国39都道府県、127地域**で実証実験や実際の導入実績あり（2026年3月末時点）。



様々な用途の車両へ実装が可能

(レーシングカー、ダンプトラック、監視用カート: 画像は参考イメージ。その他の画像は当社技術を搭載した実際の車両)

今後の展望

Data-centric AIやEnd to End(E2E)等のトレンドの技術開発をオープンソースのコミュニティで加速しながら、社会実装に向けて持続可能なビジネスモデルの確立を図る。

2030年度までに、バス・シャトル領域を中心にレベル4の自動運転システムの本格導入を目指す。

事業化フェーズ

フェーズ	基礎研究	応用・PoC	実証	事業化準備	商用化
TRL	TRL1-2	TRL3-4	TRL5-6	TRL7-8	TRL9

プロジェクト実施期間

2022年度～2030年度

プロジェクト全体予算額

254.06億円

NEDOプロジェクト名

グリーンイノベーション基金事業／電動車等省エネ化のための車載コンピューティング・シミュレーション技術の開発
自動運転のオープン型基盤ソフトウェア／Microautonomy～集合的にスケーラブルな自動運転システムの創出～

お問い合わせ先

株式会社ティアフォー プロジェクトマネージャー 齊藤 響
Email : hibiki.saito@tier4.jp HP : <https://tier4.co.jp/>

