

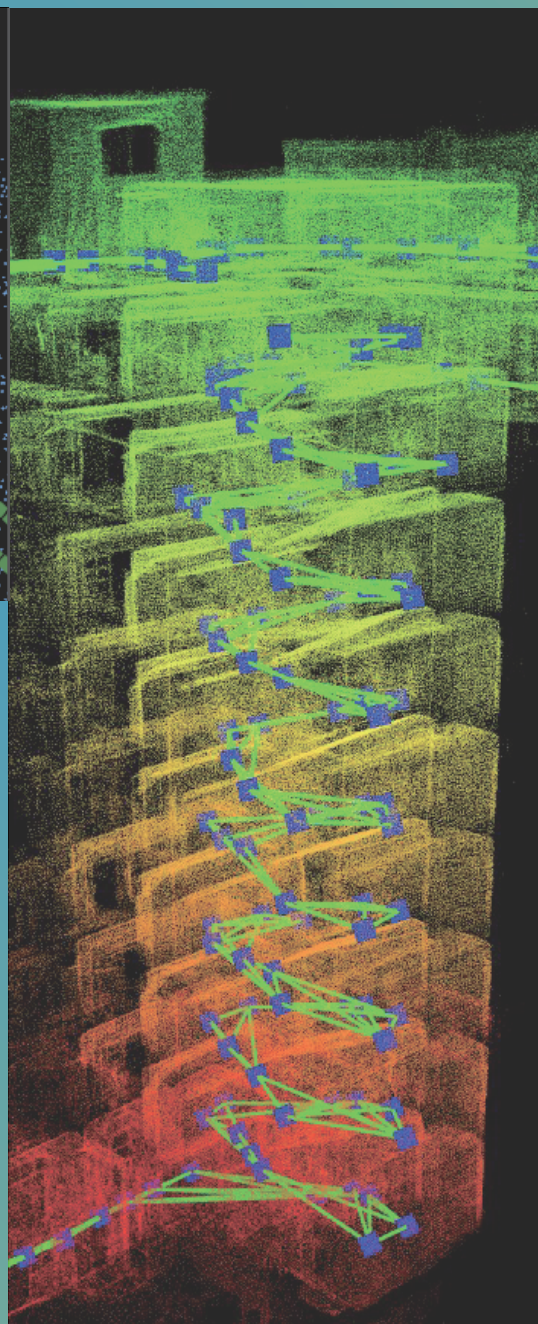
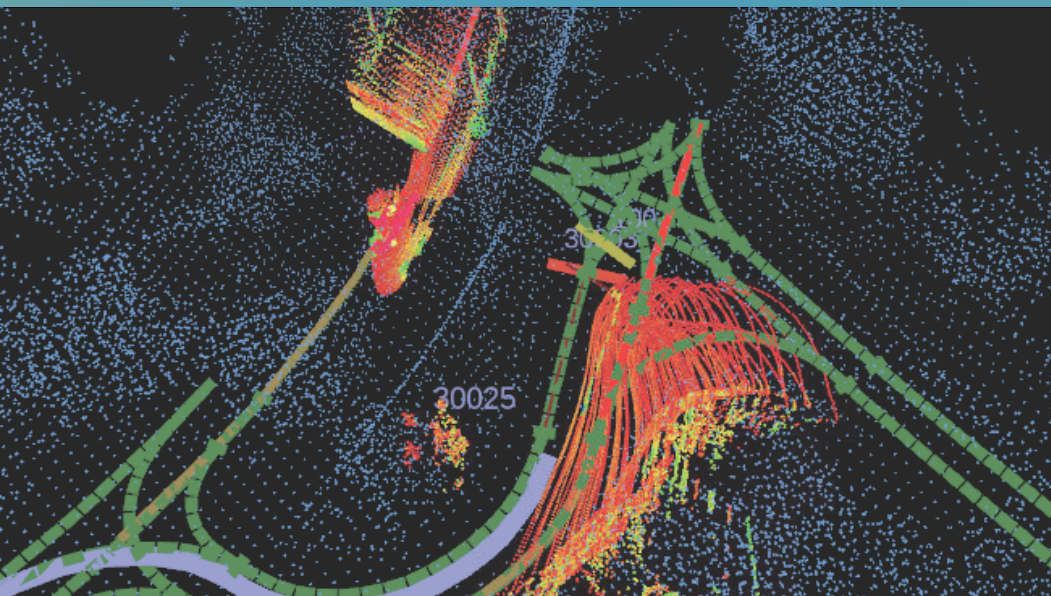


名古屋大学 COI-NEXT
マイモビリティ共創拠点

自動運転社会に向けた 名古屋大学の挑戦

Research and Development toward the Autonomous Driving Society at Nagoya University

名古屋大学では、くるまを持たない・運転できない人をはじめとしたすべての人が、最適な移動手段を得て、自身の「行きたい」「会いたい」「参加したい」を実現できる社会を目指し、COI-NEXT プログラム「地域を次世代につなぐマイモビリティ共創拠点」として、自動運転をはじめとする先進モビリティ研究に取り組んでいます。本セッションでは、名古屋大学が自動運転社会の実現に向けて開発している自動運転技術にフォーカスを当て、その技術のメカニズムや今後のモビリティ社会への展開について紹介します。



TechGALA Japan 2026 | Day1

2026 **1.27** Tue
15:30 - 16:45

会場

アーバンネット名古屋ネクスタ カンファレンス | Stage

名古屋市東区東桜 1-1-1
アーバンネット名古屋ネクスタビル 3 階

参加方法

TechGALA2026 のチケットが必要です。
下記公式サイトにてチケットをご購入ください
⇒ <https://techgala.jp/>

本セッションの問い合わせ先

Email ▶ info-mymobi@mirai.nagoya-u.ac.jp
地域を次世代につなぐマイモビリティ共創拠点 事務局



登壇者

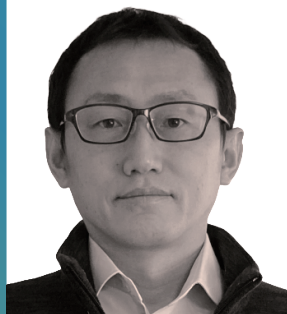
Takayuki Morikawa / 森川 高行



名古屋大学 特任教授／PL

1958 年神戸市生まれ。京都大学工学部卒業、同大学院修士課程修了、マサチューセッツ工科大学 (MIT) 大学院博士課程修了。京都大学助手、名古屋大学助教授、MIT 客員准教授を経て、2000 年から名古屋大学大学院教授、2024 年から特任教授・名誉教授。専門は、次世代モビリティ、交通計画、都市計画、消費者行動論。

Ryo Kanamori / 金森 亮



名古屋大学 特任教授

2001 年名古屋大学大学院工学研究科 (土木工学専攻) 修了。建設コンサルタント会社を経て、2007 年名古屋大学大学院環境学研究科 (都市環境学専攻) 博士後期課程修了。博士 (工学)。東京大学大学院工学系研究科特任助教、名古屋工業大学特任准教授等を経て、2023 年より現職。交通計画、交通行動分析に関する研究に従事。(株)未来シェア取締役、(株)エクセイド取締役。

Yasuhiro Akagi / 赤木 康宏



名古屋大学 特任教授

2003 年東京農工大学工学府電子情報工学専攻修了。東京農工大学および鹿児島大学にて 3 次元情報処理の研究に従事。2014 年から東京農工大学にて運転支援に関する研究プロジェクトに参画し、2018 年より名古屋大学未来社会創造機構に着任し現職。現在は自動運転ソフトウェアの開発を担当し、車両開発および実証実験等を実施中。

Naoki Akai / 赤井 直紀



名古屋大学 特任准教授

2016 年宇都宮大学博士後期課程修了。博士 (工学) 取得。同年 4 月から名古屋大学未来社会創造機構特任助教。2020 年名古屋大学工学部助教を経て、2024 年より現職。2022 年に株式会社 LOCT を設立し、代表取締役を兼任。ロボットなどの自動走行に関する研究に主に従事し、特に SLAM や自己位置推定に関する研究を専門に従事。

プログラム

MC：丸山 恵 URA (名古屋大学 未来社会創造機構 Future Society Studio)

地域を次世代につなぐマイモビリティ共創拠点の概要

森川 高行特任教授 (名古屋大学 未来社会創造機構 モビリティ社会研究所)
／マイモビリティ共創拠点 プロジェクトリーダー

名古屋大学が産学官とともに推進する「地域を次世代につなぐマイモビリティ共創拠点」では、「超移動社会」の実現を目指しています。本トークでは、ビジョンとともに、本拠点で進めている先進モビリティ研究の全体像を紹介します。

地域モビリティ向上を目指した自動運転パーソナルモビリティの開発

金森 亮特任教授 (名古屋大学 未来社会創造機構 モビリティ社会研究所)

国内の自動運転実証実験ではバスタイプが多い一方、近距離移動を想定した 1 人乗りパーソナルモビリティの取り組みはまだ多くありません。本トークでは、1 人乗り自動運転パーソナルモビリティを日常的な移動手段として活用し、病院や観光地での乗捨て利用も可能にする新しい移動のカタチを紹介します。あわせて、その実現にむけて必要となる遠隔監視システムやインフラ整備などについても解説します。

LiDAR とカメラを用いた地図構築および位置センシング技術の紹介

赤井 直紀特任准教授 (名古屋大学 未来社会創造機構 モビリティ社会研究所)

Waymo をはじめとする自動運転システムでは、事前に環境地図を構築し、その地図上で車両が自らの位置を認識する技術が用いられています。この技術を支える主要なセンサーが LiDAR とカメラであり、デバイスや技術の発展にともない、近年劇的な進化を遂げています。本トークでは、既存技術にも触れつつ、現在どのような先端技術が活用されているかを概説し、あわせて名古屋大学で開発している技術成果を紹介します。

名古屋大発の自動運転システム ADENU の利用事例紹介とパーソナルモビリティを利用した Live Demo

赤木 康宏特任教授 (名古屋大学 未来社会創造機構 モビリティ社会研究所)

名古屋大学が開発した自動運転システム ADENU の仕組みとともに、愛知県春日井市・高蔵寺ニュータウンでの自動走行や路車協調システム、遠隔監視・支援システムといった導入事例を紹介します。また、パーソナルモビリティへの ADENU の実装については、実機を用いた Demo を交えながら LIVE で解説します。

ドアツードアサービスをかなえる自動運転中量輸送システム (D2D-PRT)

森川 高行特任教授 (名古屋大学 未来社会創造機構 モビリティ社会研究所)

自宅から目的地までを移動する手段としてマイカーやタクシーがありますが、地域の公共交通として同等の利便性を提供する仕組みはまだ十分ではありません。本トークでは、地域の“足”となるドアツードア (D2D) 型移動サービスの実現を目指し、自動走行車両を用いた新たな移動システム PRT (Personal Rapid Transit) のコンセプトとその可能性を紹介します。