2026 年 6 月 18 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、
AI ネイティブデータの展開とシミュレーションへのデータ活用を
自動運転・ADAS の国際展示会に出展

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、2026 年 6 月 23 日(火)～25 日(木)にドイツ・シュトゥットガルトで開催される自動運転・先進運転支援システム(ADAS)技術の国際展示会「Autonomous Vehicle Technology Expo 2026(AVTE 2026)」に出展します。

当日は高精度 3 次元地図データを活用した交通シミュレーションを中心に、当社が Hugging Face 上で公開している AI ネイティブデータの活用方法についても紹介します。自動車メーカー(OEM)・Tier 1 サプライヤー・ソフトウェアプロバイダー向けに、自動運転・ADAS の開発を支えるデータ基盤の具体的な活用イメージを展示いたします。



「Autonomous Vehicle Technology Expo」は、自動運転・ADAS 技術の最前線を扱う国際的な専門展

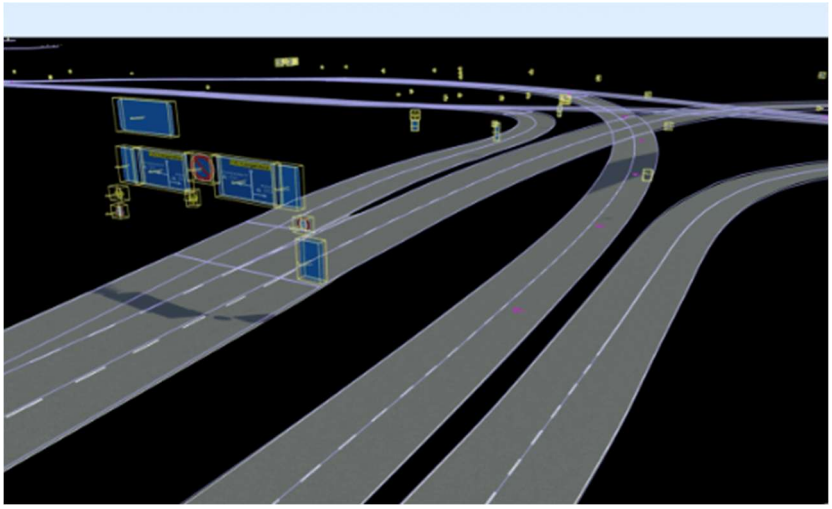
示会です。2026 年は自動車技術全体を横断する欧州の総合モビリティイベント「Vehicle Tech Week Europe」の一環として、「Automotive Testing Expo」および「Automotive Interiors Expo」と同時開催されます。世界中の自動車メーカー、Tier 1 サプライヤー、テクノロジー企業、研究機関など多数の関係者が集まり、シミュレーション、AI・ソフトウェア、センシング技術、HD マッピング・ナビゲーション、V2X 通信など、自動運転開発に関わる幅広い技術について展示・議論される場となっています。

＜出展内容＞

■ 高精度 3 次元地図データによるリアルかつ効率的な交通シミュレーションモデル構築

当社が提供する高精度 3 次元地図データは、自動運転・ADAS をはじめ、インフラ管理や交通事故調査、ゲームなど幅広い用途で活用が進んでいます。本展示では、特に自動運転・ADAS 開発における交通シミュレーションでの活用について紹介します。

従来、シミュレーションに使用するリアルな道路モデルの構築には多大な工数と時間を要していました。当社の高精度 3 次元地図データは現実世界をセンチメートル級の精度で計測・整備しており、これを各種シミュレータに取り込むことで、複雑な道路環境構造や交通環境まで反映した 3D モデルを効率的に構築できます。



シミュレーション用道路モデルイメージ

■ AI 学習・評価向け高精度 3 次元データセット

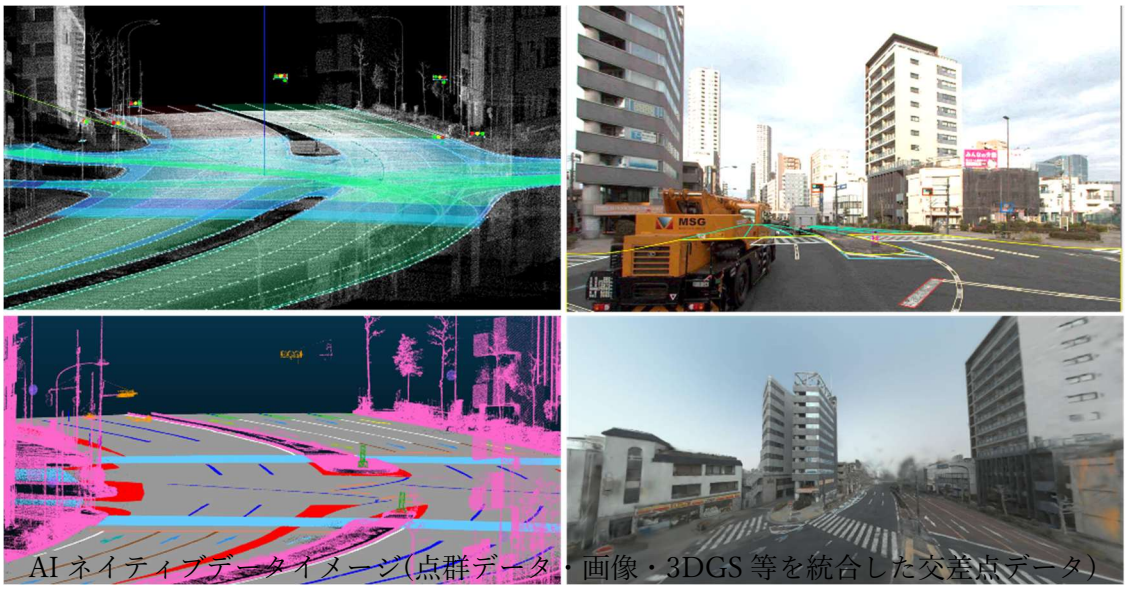
当社が長年にわたり蓄積してきた高精度 3 次元データ資産を活用し、AI モデル開発に最適化したデータセットを紹介します。本展示では、当社が Hugging Face 上で公開している、事故リスクの高い交差点を対象としたデータを例に、AI 開発向けデータの構成や活用方法を紹介します。

本データセットは、点群データ、複数視点のカメラ画像、高精度位置情報、高精度 3 次元地図データ、3D Gaussian splatting(3DGS)データなどを統合したマルチモーダルな AI ネイティブデータです。これらを時間的・空間的に整合させることで、現実世界を反映した学習および評価を可能にします。

地図データに含まれる地物情報はアノテーションとして活用でき、AI による空間認識の高度化や

Sim2Real ギャップ(domain gap)の低減に貢献します。また、3DGS データにより、実環境に近い高い再現性(fidelity)を持つデジタルツインデータとしても利用可能です。シミュレーション環境との連携により、実世界と仮想環境を横断した効率的な AI 開発・検証を支援します。このような実世界に基づくデータは、物理環境を理解・再現するフィジカル AI の基盤としても活用が期待されます。

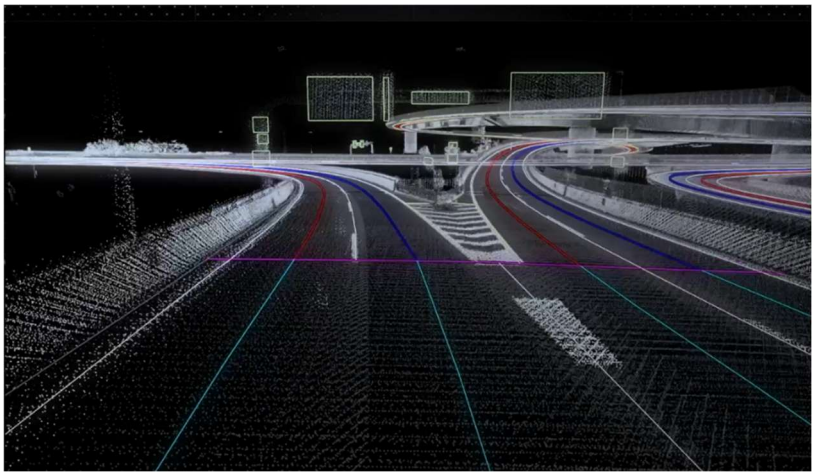
Hugging Face で公開しているデータの詳細は、以下をご覧ください。
https://huggingface.co/datasets/dynamic-maps/hard-intersection-multimodal-sample



AI ネイティブデータイメージ(点群データ・画像・3DGS 等を統合した交差点データ)

■ 自動運転・ADAS の信頼性向上に寄与する高精度 3 次元地図データ

高精度 3 次元地図データの主たる用途である自動運転・ADAS への活用についても展示します。交差点や急勾配など複雑な道路構造は、自動運転・ADAS における認識・判断の精度向上において重要な課題となっています。当社の高精度 3 次元地図データはこうしたエッジケースにも対応可能な精密情報を含んでおり、レベル 2 以上の安全・安心な自動運転の実現に寄与します。


高精度 3 次元地図データイメージ

なお、会期初日である 6 月 23 日(火)12:00～12:25 には、「AVT Live Zone」において講演も予定して

います。「High-fidelity 3D data accelerating ADAS and E2E autonomous driving(高精度 3 次元データによる ADAS およびエンドツーエンド自動運転の高度化)」をテーマに、約 25 分のプレゼンテーションを実施します。当社の技術および取り組みについて、より詳しくご紹介いたします。

- 講演詳細: High-fidelity 3D data accelerating ADAS and E2E autonomous driving - Autonomous Vehicle Technology Expo Europe 2025

当社は今後も、グローバルに整備した高精度 3 次元データとそれを活用したソリューションを通じて、自動運転・ADAS 開発に携わるすべてのプレーヤーの開発効率向上と安全性の確保に貢献してまいります。

＜「Autonomous Vehicle Technology Expo 2026」概要＞

開催日時	2026 年 6 月 23 日(火)～25 日(木)
会場	Messe Stuttgart (ドイツ・シュトゥットガルト)
主催	UKi Media & Events
公式サイト	https://autonomousvehicletechnologyexpo.com/

■本件に関する問い合わせ
ダイナミックマッププラットフォーム株式会社
メール：ir@dynamic-maps.co.jp
HP：https://www.dynamic-maps.co.jp/