



2026 年 10 月 15 日

各 位

会 社 名 株式会社ティアフォー

代表者名 代表取締役 CEO 加藤 真平

(コード番号：593A 東証グロース市場)

問合せ先 取締役 CFO 阪口 聡志

(TEL. 03-4520-2315)

TUM Autoware Research Center by TIER IV 設立に関するお知らせ

当社とミュンヘン工科大学 (Technical University of Munich、以下「TUM」) は、自動運転用オープンソースソフトウェア「Autoware」を基盤とした「TUM Autoware Research Center by TIER IV」を設立し、複数年にわたる研究協業を開始することといたしましたので、お知らせいたします。

本協業は、TUM の 3 つの研究グループの専門知識を結集し、安全で拡張性の高い自動運転システムの実現に向けた研究開発を推進します。また、欧州における「Autoware」コミュニティへの TUM の貢献をさらに強化するとともに、研究成果の実社会への応用を加速し、自動運転の普及に向けたエコシステムの発展を目指します。

記

1. 協業の背景

自動運転やコネクテッド化、ソフトウェア定義型車両への移行が進む中、オープンソースソフトウェアは欧州の自動車業界においてますます重要な役割を担っています。欧州委員会が発表した「[欧州のオープンなソフトウェア定義型車両プラットフォーム](#)」に関するコンセプトでは、欧州における連携と競争力を支える基盤として、オープンソース戦略、リファレンス実装、ソフトウェアコンポーネントの標準化、共通の検証ツールの重要性が示されています。

TUM は、「Autoware」を搭載した自動運転研究車両「[EDGAR](#)」を用いて、こうした取り組みを進めています。2025 年に開催された [IAA MOBILITY 2025](#) では、「EDGAR」を用いて、メッセミュンヘンからミュンヘン市中心部まで[一般向けの試乗](#)を実施しました。市街地、郊外、高速道路など、さまざまな交通環境下で自動運転を実証し、オープンソースソフトウェアを基盤とした研究開発のあり方や評価手法を提示しました。

また、TUM は[新たな都市環境への迅速な適応](#)も実証しています。わずか 1 週間で「EDGAR」をベルリンの交通環境に適応させ、市内の一般道で自動運転を実現しました。この実証は TÜV-Verband との協力のもと、ドイツ政府向けに、実際の交通環境下における自動運転レベル 4 の新たな評価手法を検証する取り組みとして実施されました。

2. 協業の概要

当社による研究資金を通じて設立する「TUM Autoware Research Center by TIER IV」には、TUM の Chair

of Automotive Technology (FTM)、Professorships of Cyber Physical Systems (CPS)、Autonomous Vehicle Systems (AVS) の3つの研究グループが参画します。本研究拠点は、自動運転に関する研究、オープンソースソフトウェアの開発、博士人材の育成に継続的に取り組む拠点とともに、大学、産業界、公共交通分野のプロジェクトをつなぐ役割を担います。また、実証実験や共通の評価基準に基づくベンチマークを実施するための基盤としても活用します。

本協業では、以下の3つの領域を中心に研究開発を進めます。

1. **安全性**：深層学習に基づく運転モデルとルールベースの監視機構を組み合わせたハイブリッドアーキテクチャを開発します。検証可能な監視機構「セーフティガーディアン」が車両の走行状態を監視し、あらかじめ定義された安全制約に基づいて必要に応じて介入することで、安全性の確保を目指します。
2. **評価**：シミュレーション、オフライン解析、実環境での運用を横断し、コンポーネントレベルからシステムレベルまでの試験を可能にするベンチマークと検証フレームワークを構築します。TUMが開発する「EDGAR」やCommonRoadに関する知見を活用します。
3. **拡張性**：新たな環境への「Autoware」の適用と評価を再現可能なプロセスを確立します。また、研究開発を通じて得られた成果は、適切な範囲でオープンソースプロジェクトに還元します。

3. 今後の見通し

当社とTUMは、本研究拠点を通じて、学術研究、産業界における技術開発、公共交通分野のプロジェクトを結びつけ、ドイツを起点とした欧州におけるオープンなエコシステムの発展を目指します。本協業では、欧州の自動車メーカーに対し、オープン性、安全性、拡張性を備え、製品化を見据えた自動運転システムの開発を支える技術や評価手法を提供していきます。また、オープンソースソフトウェア、共通の評価手法、実環境での実証を通じて、さまざまな組織が技術検証や人材育成に取り組み、自動運転の商用化と社会実装を推進できる共通基盤を構築していきます。

本件にかかる研究資金のうち、2026年9月期に係るものについては、既に発表済の業績予想に織り込み済みであり、連結業績に与える影響は軽微であると見込んでおります。また、2026年11月に発表予定の2027年9月期の業績予想においても本件を考慮して開示する予定です。なお、今後の業績に重大な影響を与えることが明らかになった場合は、速やかに開示いたします。

以上