

戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第3期
スマートモビリティプラットフォームの構築

スマートモビリティプラットフォームの構築に向けた国際的な研究連携・
対外情報発信活動の推進

2025年度成果報告書概要版

2026年3月

東京大学 モビリティ・イノベーション連携研究機構

一般社団法人 モビリティ・イノベーション・アライアンス



1. 研究開発の目的と概要
2. 2025年度取り組み成果
 - 2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動
 - 2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進と
International Advisory Board(IAB)支援
 - 2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

1. 研究開発の目的と概要

研究開発の目的

本事業では、SIP第3期スマートモビリティプラットフォームの構築における国際連携活動を推進するため、従来からのSIP第2期自動運転で実施してきた欧米連携に加え、International Advisory Board (IAB) を組成し、本研究開発の国際ベンチマークを設定するとともに、国際機関（International Transport Forum (ITF)、Federation Internationale de l'Automobile (FIA) など）との連携や、学会、関係省庁、JICA、JETRO、産業界（WILLER等）を通じたASEANを中心とするAsia-Pacific地域との連携に取り組む。

また、これらの活動を通じ、内（SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の研究開発業務）と外（関連する国際動向）の動向を認識し、関連する海外研究機関、関連組織との接点を開拓し、目指す姿の実現に貢献する。

目指す姿

本事業を通じて日本と最先端の国々との対等な地位を構築・維持し、ASEANを中心とするAsia-Pacific地域からの日本への信頼を深化させることで、SIP第3期スマートモビリティプラットフォームの構築の活動終了後も連携を深化させ、日本がモビリティに関する技術開発・社会実装をリードする体制を目指す。

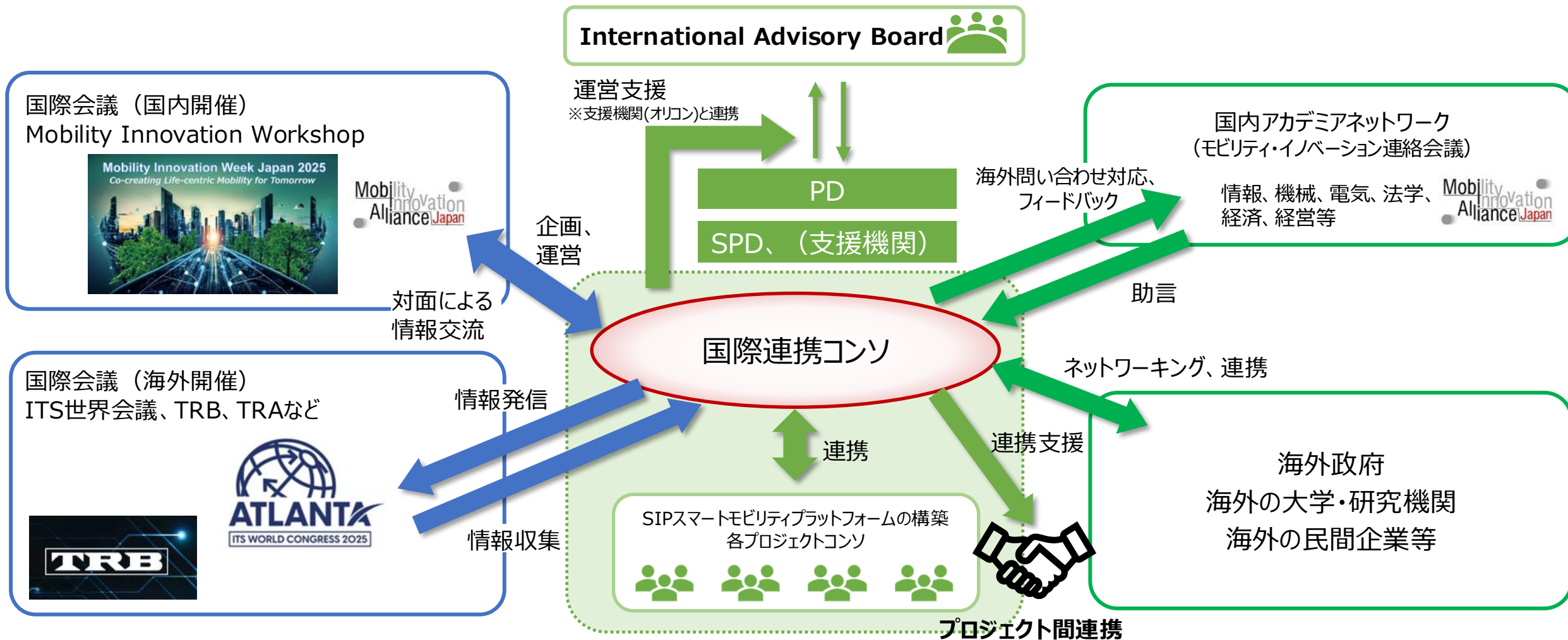
1. 研究開発の目的と概要：本事業の活動概要

SIPスマートモビリティプラットフォームの構築コンソ内外、国内外の関係者と連携し、A～Cの3つの柱で国際連携活動を推進。

A:国際会議を通じた情報収集・発信活動

B:スマホ内国際連携推進・IAB運営支援

C:ネットワークを活かした連携活動



2025年度取り組み成果

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-1. 国際会議を通じた情報発信活動

SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動を広く海外の関係者に認知してもらい、将来の国際連携活動に繋げるため、国際会議でのSIPスマートモビリティプラットフォームの構築の取り組みに関する情報発信を実施。また、東大国際連携コンソが持つ国際ネットワークを活用し、SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動について情報発信する機会を創出。

■ ITS世界会議でのセッション企画、発表機会の創出（2025年8月）

2025年8月に米アトランタで行われたITS世界会議にてセッションを企画し、名古屋大コンソの取り組みを紹介するとともに、海外からの登壇要請を受け、樋山SPD、東北大コンソの取り組み発表機会を創出。



■ Automated Transportation Symposiumでの発表（2025年11月）

東大国際連携コンソが窓口となって調整し、2025年11月に米国で行われた自動運転の国際会議、「Automated Transportation Symposium」に樋山SPDが登壇し、SIP“スマートモビリティプラットフォームの構築”の活動内容を発表。

■ POLIS年次会合での発表（2025年11月）

2025年11月にオランダ・ユトレヒトで行われた都市交通・交通工学・持続可能なモビリティに関する国際会議、POLIS年次会合に石田PDが登壇し、SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の取り組みを発表。

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-1. 国際会議を通じた情報発信活動

■ Mobility Innovation Workshop（日）での発表（2025年11月）

- 東大国際連携コンソの持つ国際ネットワークを活用し、SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動に関連する海外専門家を日本に招聘し、国際ワークショップ（Mobility Innovation Workshop 2025）を開催。
- プレナリーセッションにおいて、SIPスマートモビリティプラットフォームの構築に関連するセッションを企画し、石田PDが登壇、SIPの活動概要を紹介し、海外専門家への活動周知を行った。また、同セッションに国際機関（ITF^{*1}、FIA^{*2}）の専門家も登壇し、彼らの活動紹介をいただくとともに、パネルディスカッションを通じて今後の国際協力について議論を行った。



- *1 ITF : International Transport Forum、国際交通フォーラム
 *2 FIA : Federation Internationale de l'Automobile、国際自動車連盟

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

国際会議への参加機会を活用し、海外動向調査を実施。SIPスマートモビリティプラットフォームの構築に関連する海外動向、先進的な取り組み事例について自動運転関連の動向を中心に情報を入手するとともに関係者とのネットワークを構築した。

■ 欧州での自動運転に関する概況（EUCAD2025）

- 欧州連合（EU）の主要動向：米、中国に対する劣勢への対応を強化
 - 2025年1月29日：「Competitiveness Compass」を発行
 - ✓ 経済競争力を活性化し、持続可能な成長を実現するための戦略的枠組みで今後5年間の政策の方向性を示した
 - 2025年1月30日：「欧州自動車産業の将来に関する戦略的対話（Strategic Dialogue on the Future of the European Automotive Industry）」を開始
 - 2025年3月5日：その成果として「自動車産業行動計画（Automotive Strategic Dialogue and Action Plan）」を発表
- EU CADでの主要動向
 - Horizon Europeプログラムの進捗状況の報告
 - ✓ シャトル、小型バスの準備が整いこれから実証実験が本格稼働する(車両準備、認可取得に時間を要した)
 - 米国、中国に対して劣勢である状況、欧州委員会を含めた総力戦の必要性が各所で報告されていた
 - 欧州委員会としても実情を認識し、新たな戦略設定、技術開発の促進を強化
 - 自動運転へのAIの活用に関する関心が高く、欧州委員会の新たな取り組みにも反映されたため今後注目
 - ☞ デジタル施策の中にAI施策(「AI Gigafactories」と「Apply AI」イニシアティブ)、法案の設定などが含まれている
 - 自動運転開発を共同で実施する欧州コネクテッド・自動運転車アライアンスの創設も今後の動向に注目が必要
 - Horizon Europeの新規公募プロジェクトではAI関連が拡大、今後も欧州域外国との連携を進めたいとの欧州委員会の意向が聞かれた
- ULTIMOプロジェクトアップデート
 - 3地域での車両準備が進み(当初計画より台数は大幅減)、2025年後半に実証実験が始まる

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

■ 米国での自動運転に関する取り組み概況（ITS世界会議2025）

- Intelligent Transportation Systems Joint Program Officeによる優先課題
研究課題として以下が定義されているが、現在準備・実施中で結果公表には至っていない
 - ・Artificial Intelligence (AI), ・Automation Program, ・Complete Streets Artificial Intelligence,
 - ・Digital Infrastructure, ・Interoperable Connectivity/Spectrum, ・Intersection Safety Challenge, ・ITS4US,
 - ・Vehicle-to-Everything (V2X) Deployment
- V2X技術採用拡大への取り組み：National V2X Deployment Plan
 - 2026年に実装開始、2034年に実装拡大の計画
 - 自動運転車両への展開も想定
- V2X技術採用拡大への取り組み：Intersection Safety Challenge
 - 革新的な交差点安全システム（協調型）を活用し、車両と交通弱者に安全な交差点を実現
- Robotaxi開発状況
 - 主要参画組織：Waymo, May Mobility, Zoox, Motional, Tesla
 - 特徴：米国
 - ✓ 公共交通（バス）の利益率が低いので自動化はタクシーが中心
 - ✓ テスラの参入等各社の資源でビジネス展開をめざす開発が進行
 - ✓ Zooxは快適な居住空間を持つ新たな車両を開発中であるが、社員対象の実証実験に留まる
 - ✓ Cruise社もOriginの量産を目指していたが、2024年12月Robotaxi事業の撤退を発表
 - 特徴：欧州
 - ✓ 環境対応のため、欧州員会は公共交通の活用拡大を推進
 - ✓ ロボタクシーの開発動向は顕著でない

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

■ 米国での自動運転に関する取り組み概況（ITS世界会議2025）

● Robotaxi開発状況

- 直面する課題
 - ✓ 安全性、ビジネス性
 - ✓ 廉価な自動運転車両の確保：車両量産に向けた法整備、認証システムの構築
 - ✓ 乗員のみではなく、社会、他の道路利用者の受容性
 - ✓ 障がい者等の乗車支援が必要な乗員の支援

● 自動運転公共交通バス/シャトル開発状況

- 主要参画組織
 - ✓ 地域、交通事業者を中心とした実用化を目指す実証実験が主体
 - ✓ 先行したNAVYA社、Easymile社のシャトルを活用した実証実験が広がったが、期待に満たず
 - ✓ フィンランドなど規制が緩い国を中心に新たな参入車両が増加
- 特徴：米国
 - ✓ 公共交通の利益率が低いため、車両、バスOEM、個社による自動化開発は低調
 - ✓ 既存低速車両を用いた実証実験が一部進むが、国立公園、空港から市街地への移動などの限定地域が中心
 - ✓ 広い国土、道路への対応が求められ、低速車両より大量高速移動車両への期待が高い
- 特徴：欧州
 - ✓ 環境対応（公共車両利用拡大）のため、欧州委員会の実用化に向けた支援（Horizon Europeプロジェクト）がある
 - ✓ NAVYA、EZ10に続く車両の需要があるが、現存の「Exemption」基準下（暫定基準）での参入業者は限定的
- 直面する課題
 - ✓ 交通事業者としてのビジネス性は地域、国などの政府援助が必須
 - ✓ 職業運転手に代わるキャビンアテンダント、遠隔支援者導入に向けた法整備、体制構築

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

■ 米国での自動運転サービスの受容性（ITS世界会議2025）

● 自動運転ライドシェアサービスの受容性

- 自動運転ライドサービスへの金銭的なインセンティブが、公共交通の接続性をどのように向上させ、利用者の移動行動を自家用車から公共交通へと変えることができるのかについて研究
- サンフランシスコでWaymoが公共交通への乗り換えに関するインセンティブを行ったところ、インセンティブによりWaymoと公共交通を組み合わせるような行動の変化が起こった。一方で、車、あるいは公共交通を常に使う人は特定の利用形態に強くこだわる傾向がある。
- Waymoの利用に関し、多くの人にとって価格面のメリットが魅力的であることがわかった。
- 公共交通機関や関係者は、自動運転技術の魅力やクールさを過小評価すべきではない。サンフランシスコはWaymoの運転を体験した**いだけの観光客を実際に引きつけている**。
- 人々の期待は変化してきており、自立性、柔軟性、即時性を求めている。未来の交通やモビリティの設計においてもこれらのトレンドを考慮する必要がある。

● コントラコスタ郡における自動運転サービスからの学び

- Rossmore：高齢者コミュニティへの自動運転シャトルの展開。利用者は技術の内容は気にせず、自動運転車であることに安全を感じつつも、その自動運転車の移動機能に強い関心・期待を持っていることがわかった。彼らの懸念は、車両の走行能力ではなく車両が乗り降りに関してどのように機能するかということ。
- Martinez：ポイントtoポイントサービス。自動運転車に対して大きな反発は受けなかったが、より遠くへ行けるようにとか、運行時間帯に関する意見があった。ポイントtoポイントモデルを使用する場合、停留所がどこにあるかを確実に理解することがいかに重要かについて、多くのことを学んだ。運行については、地域の交通事業者と提携し、運行者を確保。運行者は10ヶ月の運行を通じ安全性が向上したと感じた。乗客を獲得する最も効果的な方法は、昔ながらの郵送による案内だった。
- CCTA(Contra Costa Transportation Authority)はシェアド自動運転車を積極的に試験している。自動運転技術こそが公共交通の未来であり、コントラコスタ郡のファースト・ラストマイルに関する課題を解決するものだと考えている。

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

■ 自動運転サービスの社会実装に向けた取り組み（Mobility Innovation Workshop 2025）

- 米Jacksonville市での取り組み（U2C（Ultimate Urban Circulator）プログラム）
 - ジャクソンビル市のスカイウェイの近代化・拡張ならびに自動運転車両をJTA交通システムに導入する包括的なプログラム。
 - 現行のスカイウェイの刷新、ベイストリート・イノベーションコリドーを通じた都心部へのアクセス拡大、隣接地区への延伸を計画。
 - ベイストリート・イノベーションコリドー（BSIC）のフェーズ1として、NAVI（Neighborhood Autonomous Vehicle Innovation）車両の運行を開始。
 - 現在はFord e-Transitを改造した車両で運行しているが、将来はHolonのような自動運転専用車の導入を検討している。
- ADASTEC社の自動運転バスの取り組み
 - ADASTEC社は公共交通バス向けのレベル4自動運転システムを開発。2022年に米ミシガンでスタートし、欧州でも一般公道の混合交通下で、自動運転バスの取り組みを進めている。
 - これまでの様々な地域での実証実験の経験を通じて、グローバル環境におけるあらゆる気象条件、地理的条件を含む高度な品質を獲得してきた。
 - 現時点、ほとんどの場所でセーフティドライバーを配置しているが、恐らく2025年末までにノルウェーの実証にてセーフティドライバーを外し、ドイツとオランダでも2026年第2四半期に外す計画がある。
- 英Wayve社の取り組み
 - Wayve社は英ケンブリッジ大学発の企業で、End to Endの自動運転システムのソフトウェアを開発。
 - 一般化の概念を持ち、ある場所で学習・訓練されたモデルの知識を新しい環境や対象に応用できる。
 - 現在のAV2.0では、従来のコンポーネント全てを一つのEnd to Endのニューラルネットワークに置き換えている。
 - 信頼を構築するため、言語データを活用し、ドライバーとシステムが言語でやり取りすることが可能。

2-1. 国際会議を通じた情報収集・発信活動

2-1-2. 国際会議を通じた海外動向調査

■ 将来のモビリティに向けた検討（Mobility Innovation Workshop 2025）

- 自動運転車普及時のインパクト評価（欧州Hi-Driveプロジェクト）
 - 自動運転車が普及した場合の安全性、交通効率、環境等への影響をシミュレーションで検討。
 - 安全性への影響：自動運転車とADASの普及により事故数が低減する結果となった。都市部ではコネクティビティ、高精度位置等のEnablerによって更に低減する。
 - 移動時間への影響：自動運転車とADASの普及により移動時間がやや増加。人間よりも広い車間距離を保つ等の影響が考えられる。
 - 移動行動への影響：自動運転により移動時間はやや伸びるが、移動の快適性により感覚的な移動時間は短くなる。それによって移動の頻度が増え、総移動距離が長くなる可能性がある。
- 新たなモビリティは社会をどう変えるのか？（AustriaTech）
 - 都市部と農村部では交通環境に大きな差があり、どの地域から取り組むかをまず決める必要がある。移動の背後にある目的を考慮することで、新たな機会が生まれる。オーストリアでは将来、自動モビリティサービスの交通割合として15-20%の潜在的可能性がある。
 - 政策側には、データの取得・継続的なモニタリング・明確なゴール、KPIの設定が重要。
 - 政府だけの自律的計画ではなく、産業界・研究機関・地域のステークホルダーが同じ目線で協働し、ロードマップや枠組みを共創する“アライアンス型”の枠組みが必要。
- 安全、安心な移動に向けて（International Transport Forum）
 - モビリティに関して大事なのは、移動する際に安全であること。安全に関するITFの活動の中心は「安全システムアプローチ」の考え方。安全性はシステム内の一つの主体や一つの技術の結果ではなく、これらすべての要素の結果。多様な交通参加者が交わる場所には、多くの運動エネルギーが存在し、それらを分離するか速度を落とすことが必要となる。速度管理こそが安全を促進する主要なインフラである。
 - 安全システムアプローチの5領域：道路安全マネジメント、安全な速度、安全な道路、安全な車両、安全な行動。
 - 安全で重要なのは、自分が安全だと感じる感覚。もし安全でないと感じると、人は旅行したり特定の方法で移動する行動を控えてしまう。
 - 安全性の向上や旅行のストレス軽減、そしてモビリティに関する幸福感の広がり、技術の活用によって実現できると信じている。

2025年度取り組み成果

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進と International Advisory Board(IAB)支援

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-1. 拡大版International Advisory Board(IAB)の開催（2025年11月）

- SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動内容、研究成果に対し、海外専門家からの助言、国際的な視点に基づく提案をいただくことで、より国際競争力のある成果を導き出すべく、海外のハイレベルな専門家により構成される“International Advisory Board(IAB)”の開催を支援。
- 2回目のIABはIAB委員とのより深い議論、関係構築を狙いとして、Mobility Innovation Week Japanの機会を活用し対面参加を前提とした拡大版IABとして開催。SIPスマートモビリティプラットフォームの構築が考える2つの社会実装出口をテーマとするセッション構成とし、IAB委員からのインプット含め、今後の研究成果の方向性について意見交換を行った。
- 当日の議論を受け、IAB委員よりSIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動にむけた提言書としてAdvisory Memorandumを受領した。SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の今後の研究開発活動に反映させる。



SIPスマートモビリティプラットフォームの構築 International Advisory Board (IAB)メンバー

- Bart van Arem (Full Professor of Transport Modeling, TU Delft)
- Philippe Crist (Senior Advisor, ITF, OECD)
- Asuka Ito (Sustainable Mobility Senior Manager, FIA)
- Rodrigo Jose Firmino (Professor, Pontifical Catholic University of Paraná)
- Andrew Glass Hastings (Executive Director, Open Monbility Foundation)
- C. Y. David Yang (President & Executive Director, AAA Foundation)
- Gregory D. Winfree (Agency Director, Texas A&M Transportation Institute)
- Jaehak Oh (Former President of KOTI, Former President of EASTS)
- Arthur Chua (CEO, Goldbell Group, Singapore)

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-2. 国際連携先に関する検討・調査

■ ASEANを中心とするAsia-Pacific地域の研究・行政機関との連携に向けた活動

国際連携活動につき、SIP第3期スマートモビリティプラットフォームの構築終了後も連携を深化させ、日本がモビリティに関する技術開発・社会実装をリードするべく、ASEANを中心とするAsia-Pacific地域の研究機関との関係構築に向けた活動を実施。次年度以降のAsia-Pacific地域との連携活動に繋げる。

- ITS AP-Forumでのセッション企画
 - 2025年5月に韓国水原で開催されたITS AP-Forumにて、データを活用した将来のモビリティ・イノベーションを議論するセッションを企画。オリエンタルコンサルタンツコンソからの取り組み紹介を行うとともに、同セッションにソウル市立大学および豪クイーンズランド大学の先生を登壇者として招聘し、新たな国際ネットワークを構築。
- マレーシアでの連携に向けた検討
 - マレーシア、クアラルンプール地域にてSIPスマートモビリティプラットフォームの構築の研究成果を実装する可能性について、2025年10月以降関係者と複数回に及ぶ打ち合わせを実施。2026年度に内容の絞り込み、実装計画の作成を行い、具体的な活動につなげる。
- 国土交通省総合政策局との連携
 - ASEAN地域との国際連携活動強化に向け、2025年10月に国土交通省総合政策局、国際政策課（グローバル戦略）、海外プロジェクト推進課との打ち合わせを実施。今後のASEAN関連の官民関係者との情報共有、情報交換の場として、日ASEANスマートシティネットワーク官民協議会（JASCA）への加入につき紹介があり、現在モビリティ・イノベーション・アライアンスが加入手続き中。

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-2. 国際連携先に関する検討・調査

■ フィリピンでの国際連携活動（2025年4月）

ASEANを中心とするAsia-Pacific地域連携の一環としてフィリピンでの連携活動を実施。ニュークラークシティで取り組まれているスマートシティプロジェクト、およびその一環で実施されている自動運転バスの視察、マニラに新たに開業した交通ハブの視察を行い、現地関係者との意見交換を通じて現地のモビリティに関する最新の取り組み状況につき理解するとともに、今後のASEAN地域との連携に向け、新たなネットワークを構築した。

● ニュークラークシティ視察

- マニラ近郊のニュークラークシティにて進められている新都心開発について、所管する政府組織であるBCDAを訪問し、意見交換および現地の開発状況の視察を実施。
- 現地で自動運転バスの実証実験に取り組む日系スタートアップであるZenmov社との意見交換を行い、試乗を行った。

● マニラバスターミナル（PITX）視察

- マニラにおいてマルチモーダルなハブとして新たに開業したPITXの視察を実施。
- 路線バスや長距離バスの他、ジブニーやLRTとの連携を運用の工夫により結節点として機能させる事例を学んだ。

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-2. 国際連携先に関する検討・調査

■ ドイツ、アーヘン工科大学との国際連携活動

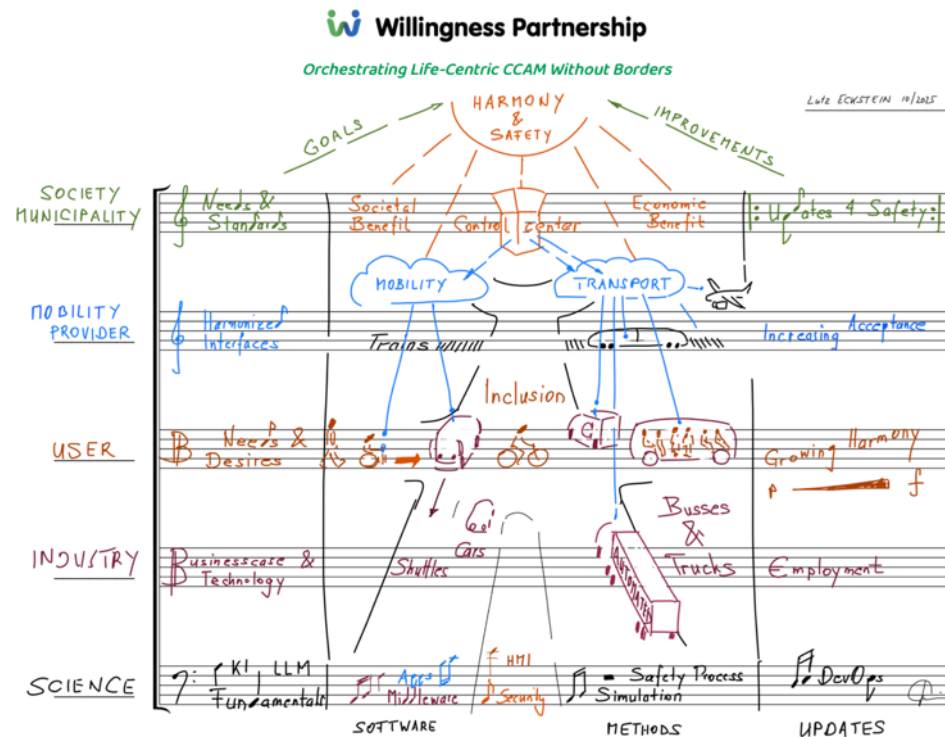
国際連携先候補となりえる取り組み事例として、ドイツ・アーヘン工科大を視察し、今後の連携の可能性について意見交換を実施。結果、今後の国際連携に向けた活動について意見が一致し、アーヘン工科大発の非営利団体Future Mobility Partnershipと（一社）モビリティ・イノベーション・アライアンスが2025年11月に今後の連携協力に向けたパートナーシップ（Willingness Partnership）のMOUを締結、具体的な連携に向けた活動を開始している。

● ドイツFuture Mobility Partnership

- アーヘン工科大学発の非営利組織で、大学発となり「未来のモビリティ」に向けた連携を推進する組織
- 自動車工学、コンピュータ・サイエンスの教授らがBoard Memberとなっている

● Willingness Partnership

- オープンネス（開かれた姿勢）、包摂性、信頼、人と技術の調和、そして移動の自由と楽しさといった価値観を共有し、「よりよい未来を共に作りたい」という自発的な意志（willingness）に基づいて行動する」ことを理念とした、国際的かつ分野横断的な連携基盤



2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-2. 国際連携先に関する検討・調査

■ ドイツハンブルク市の取り組み調査

国際連携先候補となりえる取り組み事例として、ドイツハンブルク市の取り組み調査を実施。SIPスマートモビリティプラットフォームの構築関係者の現地訪問の取り組みに深化させ、関係者とのネットワークを構築した。今後のSIPスマートモビリティプラットフォームの構築の活動の参考とするとともに連携の可能性を継続検討する。

- 基本方針
 - C-ITS、自動運転を「先端技術の実証」ではなく、都市交通政策を支える恒常的インフラとして位置づけ、都市が主導権を持つ合理的アプローチ
- 評価できる大局的判断
 - 車両普及を待たず、先行整備信号機への路側機搭載を標準化し、実交通下での運用へ移行
 - C-ITSを自動運転の補完技術として明確に位置づけ
- 期待される効果
 - 公共交通の定時性・信頼性向上(ITS-CUBEによる需要応答型公共交通優先信号：TSP)
 - 交差点における交通安全性向上(VRU検知・V2X共有)
 - 自動運転シャトルおよび物流分野への段階的展開
 - CO2削減・労働力不足対応など都市課題への貢献
- 他都市と比較した優位性
 - 上位戦略 → 実証 → 運用が一貫して接続し、実装段階に到達
 - 大都市・実交通環境でのC-ITS実装
 - 欧州標準（ETSI／C-Roads）に準拠した高い相互運用性

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-2. 国際連携先に関する検討・調査

■ オランダの自転車交通に関する取り組み調査

国際連携先候補となりえる取り組み事例として、オランダの自転車交通に関する取り組み調査を実施。SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の関係者の現地訪問の取り組みに深化させ、関係者とのネットワークを構築した。共通の課題について連携の可能性を継続検討する。

- オランダにおける自転車の活用
 - 日常生活における短距離移動はほぼ自転車で成立
 - 長距離移動に関しても公共レンタルサイクルの利用を加え、他の交通機関と複合し、自転車を中心とした移動を実現
- オランダの自転車交通における3つの政府ポリシー
 - ハードウェア：自転車インフラ（自転車専用道、駐輪場）の整備
 - ソフトウェア：自転車促進キャンペーン、高齢者の自転車生活支援
 - オルグウェア：関係者間の連携・協力、自転車利用を戦略的に拡大・高度化するための官民連携プラットフォーム（Tour de Force）
- オランダにおける自転車交通の課題
 - 高齢者による単独事故：eバイクの普及により高齢者の自転車利用が増え、高齢者による単独事故が増加
 - 自転車と交通ハブとの接続：自転車を混雑した鉄道や地下鉄、バスの交通ハブとどう繋げるか
 - 歩行者と自転車の衝突：歩行者と自転車が共存する空間では、歩行者と自転車によるコンフリクトが発生
 - 様々なモビリティへの対処：電動バイク、電動キックボード
 - 路側空間のマネジメント：都市部での配送車両と自転車の混在、駐輪スペースの整理等、路側空間をどううまくマネジメントするか
- 上記を受けた日本への適用検討例
 - 多種にわたる個人用モビリティの導入：楽に移動できること。自転車を含む個人用小型モビリティの活用
 - 個人用小型モビリティの維持管理組織・施設の構築：集う場の提供
 - 他のモビリティとのシームレスな移動を実現するオーケストレーション技術の構築：高い利便性の確保

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-3. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内国際連携活動の推進

SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の国際連携候補となる海外の取り組み事例やプロジェクト、または組織との連携活動を支援。

■ XCARCITYプロジェクトとの連携活動

<XCARCITYの取り組み内容>

- デルフト工科大を中心に進めているオランダの国家プロジェクト。デジタルツイン等を活用し、スマートモビリティの都市展開について研究。没入型VRデジタルツインによるマルチ・インタラクションとして、自動運転シャトルの前を通過する歩行者の実験による動的な安全指標、ソフトウェア、ハードウェア要件の検討等を行っている。また、都市戦略におけるデジタルツインの活用について研究している。

<XCARCITYとの合同ワークショップ開催>

- オリコンコンソ〜東京大学大石研究室の国際的な連携により、XCARCITYプロジェクト関係者が来日し2025年11月7日に合同ワークショップを開催。お互いのプロジェクトの研究内容を紹介し、情報交換を実施。日蘭双方から若手研究者も参加し、若手研究者の国際交流にも繋がった。

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-4. 海外研究機関との合同ワークショップの開催

■ フィリピン大学との合同ワークショップ開催（2025年4月）

- 東大国際連携コンソの海外ネットワークを活用し、フィリピン大学ディマリン校にてフィリピン大学との合同ワークショップを開催。
- フィリピン側は、フィリピン大学の研究者をはじめ地元政府担当者や民間事業者（バスターミナルオペレータ等）など、産官学からの参加があり、様々な話題提供が行われた。日本側は、東大国際連携コンソをはじめオリコンコンソと連携し、SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の取り組みをコンソ間横断で情報提供した。
- 本合同ワークショップを通じ現地若手研究者に新たな交流の場を提供、参加者の積極的な意見交換につながった。

■ 西オーストラリア大学との合同ワークショップ開催（2026年2月）

- 名古屋大学コンソと連携し、西オーストラリア大学との合同ワークショップを開催。
- WA州公共交通局（PTA）、エレンブルック線等を訪問し、パースのインフラと交通指向の開発について学んだ他、自動運転シャトルバスの実証試験を見学し、自動運転車のエンドツーエンドのディープラーニング、規制、技術の受容性について議論した。
- ワークショップではインフラ政策、ガバナンス、持続可能な移動に焦点を当て、ケアとアクセシビリティのモビリティ、自動運転、交通安全イノベーションに関する議論が行われ、最後に今後の共同作業の枠組みが発表された。

2-2. SIPスマートモビリティプラットフォームの構築内の国際連携推進とIAB支援

2-2-5. 実務者間の国際ネットワーク構築

■ 第2回実務者ワークショップの開催（2025年11月）

昨年度に引き続き若手研究者・実務者を交えた実務者ワークショップを開催。次世代のスマートモビリティを担う国内外の若手研究者・実務者を中心とした国際交流・人材育成の機会を提供した。

<実務者ワークショップの狙い>

- ・ 次世代のスマートモビリティを担う国内外の人材を対象にワークショップを開催し、次世代を担う人材間の国際交流・国際発信の機会となることを期待。
- ・ スマートモビリティプラットフォームに関連するトピックについて、課題認識や今後の期待などに関し、分野や地域を超えて専門家が同じ場でディスカッションし、イノベーションマインドを醸成する。

<開催概要>

- ・ 開催日時：2025年11月14日（金）
 - ✓ 昨年同様、Mobility Innovation Workshop, Breakout Workshopの1テーマとして実施
- ・ メンバー：国内外の若手研究者・実務者（博士課程学生を含む）26名
- ・ 交通安全や持続可能なモビリティの実現に向け、以下のテーマで議論を実施。
 - 「交通安全」を超えて、歩きやすく住みやすいモビリティへ
 - 地域の知識とコンテクストな技術
 - モビリティ・イノベーションの影：労働、不平等、社会的影響
 - グローバルな協力とインクルージョン：多様な地域状況に学ぶ

2025年度取り組み成果

2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

2-3-1. 国内アカデミアネットワークを活用した有識者会合の開催

- モビリティ・イノベーション・アライアンスが持つ学術ネットワークを活用し有識者会合（モビリティ・イノベーション連絡会議）を過年度に引き続き開催。
- SIPスマートモビリティプラットフォームの構築に関連する国際動向について情報共有するとともに、新たな国際連携の研究テーマ、欧州を中心とした連携の可能性について、文系・理系問わず幅広い分野の専門家による議論を実施。SIP第3期終了後も見据えた国際連携の可能性について継続して検討する。

■ 2025年度第1回モビリティ・イノベーション連絡会議の開催（2025年9月）

- モビリティ・イノベーション・アライアンスの学術会員19名が参加し、対面・オンラインのハイブリッド形式にて実施。
- SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の国際連携活動、国際動向調査の報告の後、独アーヘン工科大発組織との連携に向けた活動を説明し、ドイツを中心とした欧州との国際連携活動の可能性について議論。産業界を巻き込んだ活動の必要性や、今後の連携テーマとして自動運転の社会受容性に関する内容や、地方部における公共交通への自動運転の導入、遠隔支援の取り組み等が話題に上がった。

■ 2025年度第2回モビリティ・イノベーション連絡会議の開催（2026年2月）

- モビリティ・イノベーション・アライアンスの学術会員20名が参加し完全オンラインで実施。
- SIPスマートモビリティプラットフォームの構築の国際連携活動、国際動向調査の報告の後、日本の準参加が決定したHorizon Europeの取り組み紹介と独アーヘン工科大発組織とMOUを締結したWillingness Partnershipの活動紹介を行い、今後の国際連携活動の可能性について議論。Willingness Partnershipの枠組みとHorizon Europeへの参画の可能性について議論するとともに、今後の課題として欧州でのAI法の影響や、自動運転の物流への取り組み、保険の観点への影響等について話し合われた。

2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

2-3-2. 欧州委員会（DG-RTD）との連携活動

- SIP第2期自動運転で構築した欧州委員会（DG-RTD）とのネットワークを活用し、日欧二国間ITS協力会議に出席し情報収集を行うとともにSIPスマートモビリティプラットフォームの構築との連携の可能性を検討。
- 現在Horizon Europe傘下のULTIMOプロジェクトとの連携活動を実施しているが、25年12月の日本のHorizon Europe 準参加決定を受け、更なる連携の可能性について検討中。

■ 日欧二国間ITS協力会議（2025年5月、2026年1月）

- 国交省道路局が調印している欧州委員会との自動運転に関する会議。最新情報の交換、連携活動の可能性等について議論。
- 欧州委員会（DG-RTD）からのCCAM関連の最新動向に加え、Horizon Europeで新たに立ち上がったプロジェクトの紹介、今後実施されるCCAM大規模実証プロジェクトの紹介があった。

■ ULTIMOプロジェクトとの連携活動

<ULTIMOの取り組み内容>

- 経済的に現実的かつ実行可能な方策を検討し、ユーザー中心の持続可能な公共交通サービスの社会実装を目指した大規模実証プロジェクト。ドイツDBが幹事機関。
- ドイツHerford、ノルウェーOslo、スイスGenevaの3つの実証地域で自動運転サービスの実装を目指す。

<2025年度の取り組み内容>

- 25年6月にULTIMO実証地のノルウェーOsloを訪問し、現地関係者と議論を実施。
- 25年11月のMobility Innovation Workshop 2025にULTIMO関係者4名が参加し、議論を実施。
- 25年11月にULTIMO実証地のドイツHerfordを訪問し、現地関係者と議論を実施。

2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

2-3-3. 国際的な若手人材の育成活動（ASEAN関係者の来日招聘活動）

- ASEANを中心とするAsia-Pacific地域連携の一環として、フィリピン・マニラにおいてマルチモーダルなモビリティハブ「PITX」を運営しているMWM Terminals社より2名の若手技術者をMobility Innovation Workshopでの話題提供者として来日招聘した。
- 来日中には、Workshopでの登壇・交流のほか、東京都内のバスターミナルの視察も行い、日本におけるモビリティハブの取組について意見交換を行った。

■ Mobility Innovation Workshopへの招聘

- 2025年11月に開催されたMobility Innovation Workshop2025の機会での話題提供としてMWM Terminalsの若手技術者を来日招聘した。従前の国際ワークショップでは、欧・米の話題提供者・参加者が多かったが、ASEANの話題提供と参加者を拡大させる取り組みの端緒とした。
- 話題提供があったBreakout Workshop3では、PITXのプレゼンをもとに、ローカルのニーズを踏まえることと、ニーズに対応する際に、技術的・経済的に持続可能に使い続けられる適切な技術や方法を活用することの重要性についての議論に参加者で行った。

■ 国内モビリティハブの視察

- 来日の機会をとらえ、国内のバスターミナルの事例として、バスターミナル東京八重洲とバスタ新宿をMWM Terminalsの若手技術者とともに訪問。訪問先では、それぞれのバスターミナルにおける取組について説明を受け、現地視察を行ったほか、マニラにおける取組についても紹介し、日本・フィリピン双方向での情報交換を行った。類似する課題意識や技術課題などから今後の連携可能性などについても議論が行われた。

2-3. ネットワークを活かした国際連携活動

2-3-4. 海外ネットワークを活用した有識者会議での情報収集

東大国際連携コンソが持つ海外ネットワークを活用し、海外専門家が参加する非公式少人数会議に参加。自動運転関連を中心とした海外の最新動向について情報収集するとともに、既存のネットワークの維持と新たなネットワーク拡大を行った。

■ International Cooperation Workshop（2025年5月）

- EUCADの機会を捉え開催された題記国際WG会合に出席。
- 米国から25年4月にUSDOTが発表した新たな自動運転車のフレームワークの情報やV2X Acceleratorの取り組み情報、サンフランシスコ大学からの米国における自動運転業界のトレンド情報等を入手。
- 韓国からはC-ITS実証プロジェクト、CAD研究開発プロジェクト（KADIFプロジェクト）の情報を入手。

■ ITFVHA*会合（2025年9月）

* ITFVHA : International TaskForce on Vehicle-Highway Automation meeting

- 毎年ITS世界会議の機会を捉え開催される世界各地の自動運転関連の専門家有志による情報共有とディスカッションを行う非公式会合に出席。欧米での自動運転展開状況や、V2Xの展開状況の紹介等があり、各地の自動運転関連の最新情報を入手。
- パネルディスカッションでは、自動運転と市民との関係や、道路交通の自動化、自動運転におけるAIの活用等につき、議論が行われた。
- 世界各国の専門家が集まり、様々な話題提供と共に直接対話できる貴重な場であり、今後もこの機会を活用し情報収集、ネットワーク作りを行っていく。

以 上

本報告書には、内閣府総合科学技術・イノベーション会議の下で推進する「戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)第3期／スマートモビリティプラットフォームの構築」(研究推進法人：国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構) (NEDO管理番号：JPNP23023)の成果が含まれています。