



2026年1月28日

各 位

会 社 名 アイサンテクノロジー株式会社
代表者名 代表取締役社長 加藤 淳
(東証スタンダード・名証メイン コード:4667)
問合せ先 取締役経営管理本部長 曾我 泰典
(Tel 052-950-7500)

九州工業大学との高精度地図データに関する共同研究成果論文が 学術雑誌「Journal of Robotics, Networking and Artificial Life」に掲載されました

アイサンテクノロジー株式会社（代表取締役社長：加藤 淳、以下：アイサンテクノロジー）が国立大学法人九州工業大学（学長：三谷 康範、以下：九州工業大学）と共同で研究しておりました、自動運転の安全走行の強化に向けて、高精度地図データとオントロジーベースのシステムを統合したフレームワーク提案の論文が、学術雑誌「Journal of Robotics, Networking and Artificial Life」に掲載されました。国際会議 ICAROB2025 での研究成果発表を経て、学術雑誌採録が認められたものです。

この共同研究成果は、レーンベースの高精度地図データとオントロジーベースのシステムを統合し、静的道路要素と交通規則の意味的表現から、複雑な運転シナリオの分析を可能にします。また、自動運転時における安全性を高めるだけでなく、スケーラビリティ、精度も向上させ、より効果的なシミュレーションをサポートしていきます。

アイサンテクノロジーはこの技術を使ってより安全な自動運転の社会実装を目指して取り組んでまいります。

※ 本研究は、アイサンテクノロジーと九州工業大学との共同研究および北九州産業学術推進機構 (FAIS) 令和 5 年度研究開発プロジェクト支援事業 次世代産業イノベーション創出事業「バス事業者熟練運転手の暗黙知を組み込み可能にする論理知識型 AI を活用した自動運転バス事業化に向けた革新的危険情報検知システムの開発」(<https://www.kyutech.ac.jp/whats-new/press/entry-10114.html>)の助成を受けたものです。また、計測実験は、西日本鉄道株式会社 自動車事業本部・技術部、同事業本部西鉄バス研修センター、西鉄観光バス株式会社らの全面的な協力によって達成されたものです。

■掲載論文

【題名】 Integrating OpenStreetMap and Lanelet2 Data Formats for an Ontological Framework Supporting Safe Autonomous Driving (安全な自動運転を支援するオントロジーフレームワークに向けた OpenStreetMap および Lanelet2 データ形式の統合)

【掲載誌】 Journal of Robotics, Networking and Artificial Life

(参考) 九州工業大学プレスリリース

<https://www.kyutech.ac.jp/whats-new/press/entry-11902.html>

■ICAROB2025

<https://alife-robotics.co.jp/members2025/icarob/index.html>

【本プレスリリースに関するお問い合わせ先】

アイサンテクノロジー株式会社
モビリティ・DX ビジネスグループ
E-Mail : atam@at45.aisantec.jp