

## ダイナミックマッププラットフォーム、技術コラムを公開

～V2N(Vehicle to Network)とは？自動運転社会において果たす役割と、ダイナミックマップとの関連性～

自動運転地図の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、当社コーポレートサイトの COLUMN ページに「**【技術コラム】V2N(Vehicle to Network)とは？自動運転社会において果たす役割と、ダイナミックマップとの関連性**」を新たに掲載しました。

- URL: <https://www.dynamic-maps.co.jp/column/column-1369/>



自動運転の社会実装が現実味を帯びる中、車両そのものの知能に加えて、車両と社会インフラをつなぐ通信環境の重要性が高まっています。当社が取り組んできた自動運転実証にも、携帯電話網を用いて車両と通信ネットワークとの間で情報をやり取りする技術「V2N(Vehicle to Network)」を用いたユースケース実証が多数含まれます。

これらの実証を通じて得られた知見を踏まえ、自動運転社会において通信が果たす役割と、その視点から見た当社のダイナミックマップについて、執行役員 テクノロジー統括の福田 譲が解説しています。

ぜひご覧ください。

■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](mailto:ir@dynamic-maps.co.jp)

HP：<https://www.dynamic-maps.co.jp/>