CONTENTS 自動車技術

2026 Vol. 80 11

技術の窓

クルマの価値はどのように進化すべきか　佐賀尚人（マツダ）　2

特集：自動運転を「動かす」技術と人財

総括展望
自動車のAI化　次の100年に向けて　羽藤英二（東京大学大学院）　4

自動運転にまつわる最新の技術と理想
ドライビングシミュレータに活用可能な詳細ダンパーモデルの開発　呂鵬・柱山健二・鈴木柊太（Astemo）　12

スマートシェルの開発　関田功・鈴木志大・山川拓巳・金子浩之・戸畑秀夫（タチエス）　18

SDV時代におけるタイヤセンシング技術の展望
―モビリティデータプラットフォームへの進化―　定本祐（住友ゴム工業）　26

光ファイバセンシング技術を用いた路車協調型自動運転　山口史人・小山哉・中道釈夫（SUBARU）・今井道男・藤原航太郎（鹿島建設）　32

自動運転をインフラから支える位置補正技術「T-Localizer®」　清水友理（大成建設）・石田照歩（ティアフォー）　38

将来の自動運転に向けた人材育成
自動運転AIワークショップによる人財育成　鶴江匠・大西悠季生（トヨタ自動車）　44

デジタルツインを活用したモビリティの進化
―ハイブリッド自動運転，地域適応型AI運転モデル，V2Xの高信頼化―　阪口啓・Kui Wang・土生晋太郎・Tao Yu（東京科学大学）　50

「自動運転AIチャレンジ」を活用した実践的人材育成の取り組みと成果
― 新入社員チームRevs-Labの挑戦と成長過程 ―　西村政哉・十河宏太・木原遼・鈴木翔太・吉田朋弥・羽部安史・小林謙太・横山史高（ヤマハ発動機）　56

Hot Topics

旬な話題を集めました

幼児置き去り検知に向けた車内レーダの電波伝搬解析　合田雄一・星原靖憲・間宮拓朗（三菱電機）・甲斐幸一（三菱電機モビリティ）　62

バーチャル人体モデル THUMSの最新開発動向　藤田騎行・松田貴男・北川裕一（トヨタ自動車）　68

CO_2を岩石に変える―新たに発見された鉱物化メカニズムとその工学的意義　辻健・邵子樺・梁云峰（東京大学大学院）　76

サインポスト誘導システム「SIGNAS」および搬送ロボット「SIGNAS-BM」　北野斉（THK）　82

ベンチマークから読み解く自動車熱マネジメント技術の進化とその背景　伊藤研一（三洋貿易）　90

クルマの“死角”をスマホで埋められるか？
― V2Nによる新しいADASの可能性 ―　入江喜朗（トヨタ自動車）　96

©2026 JSAE

CONTENTS

超の世界

ポータブル装置による世界最強110テスラ磁場発生とX線実験に成功　池田暁彦（電気通信大学）・久保田雄也（東京大学）　104

スポットライト

車載市場初となる MIPI A-PHY準拠の電子ミラー発表　大澤軒介（サカエ理研工業）・渡辺恭広（バレンス ジャパン）　108

標準化活動レポート

ISO 15118 V2G CI国際標準化活動（第二報）　中尾健司（トヨタ自動車）・石若卓夫（日産自動車）　112

匠の技

現象から真因を見抜く：原理原則に基づく分析技術への挑戦　小川　光氏　岸浩史（ダイハツ工業）　115

■ 技術会通信

会員 …… 116
イベントカレンダー …… 117
候補者募集　2027 年自動車技術会フェロー候補者 …… 118
参加者募集　No.05-26 シンポジウム …… 119
参加者募集　No.07-26 シンポジウム …… 120

次号特集

パワートレイン・エネルギー・燃料など多様な技術の選択肢とクルマの魅力の両立

CN への道は一つじゃない．多様な動力・燃料とクルマの魅力を探る．

乞うご期待 !!

今号の表紙

三菱パジェロ

初代モデルから培ってきた，悪路走破性・信頼性と快適性・扱いやすさを継承・進化させ，今回新たにフラッグシップモデルにふさわしい上質さを追求．あらゆる路面で安心感と快適な移動を実現する本格クロスカントリー SUV．

車名・型式	三菱パジェロ・3DA-LH3W
全　長	4,920（mm）
全　幅	1,925（mm）
全　高	1,910（mm）
車両重量	2,460（kg）
車両定員	7（名）
最小回転半径	5.8（m）
総排気量	2,439（L）
最高出力	150/3,500（kW/rpm）
最大トルク	480/1,750-2,500（Nm/rpm）



読者の皆様へ

本誌アンケートのお願い

設問は 6 問、3 分ほどでご回答いただけます！

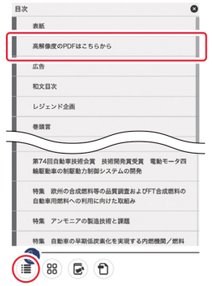
◀アンケートのご回答はこちら

皆様の声をお聞かせください

会誌電子ブックのご案内

□電子ブックの印刷時は，高解像度版 PDF をご利用ください．

□PDF のテキストコピー機能はご利用いただけません．



©2026 JSAE