

～物流施設“内部”システムの確立を通じ、次世代モビリティの社会実装を加速～

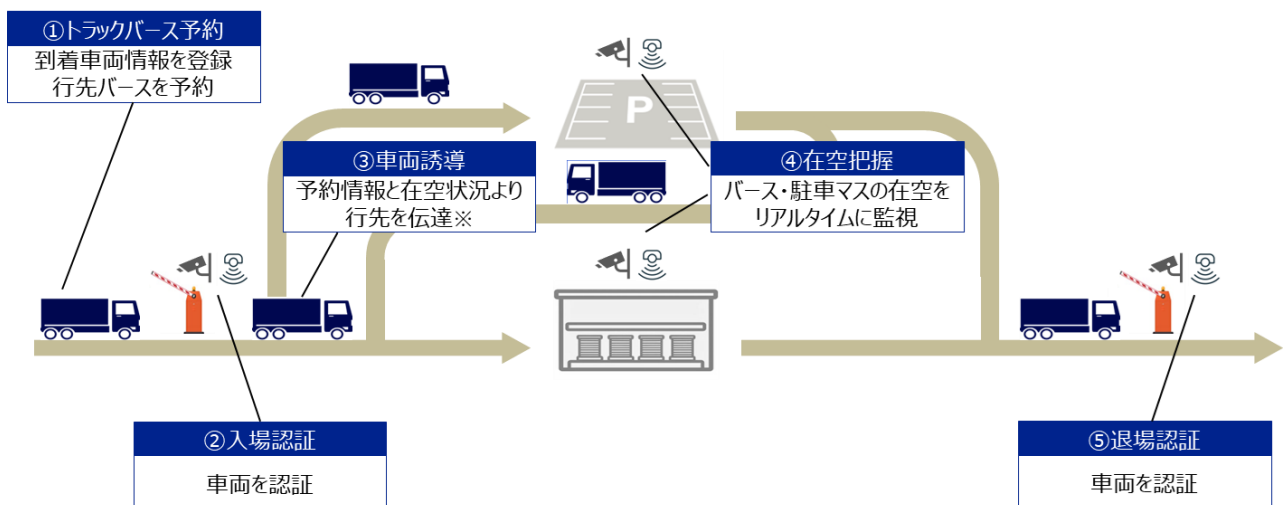
自動運転トラックの物流施設内誘導を実証開始

三菱地所株式会社はこのほど、国土交通省の令和 8 年度「自動運転トラック実装支援事業」に採択され、自動運転トラックに対応した物流施設内の車両誘導・施設内状況把握システムの構築・実証を開始します。

三菱地所は、物流業界が抱える人手不足等の課題を解決し、持続可能な物流ネットワークの実現を目指し、幹線輸送の効率化を担う自動運転トラック等の次世代モビリティに対応した「次世代基幹物流施設」の開発を進めています。物流領域における次世代モビリティの活用に向けては、2023 年 6 月に自動運転技術の開発および幹線輸送サービスを手掛ける株式会社 T2 と資本業務提携し、2025 年 7 月より国内初となる自動運転トラックによる物流施設の「建物内走行」に関する実証を T2 と共同で開始しています（[参考リリース](#)）。

自動運転トラックの社会実装に向けては、道路上および物流施設内における車両の走行に加え、施設側の受け入れ基盤の確立が不可欠です。物流施設内では自動運転トラックが自己位置を推定するための GNSS（Global Navigation Satellite System／全球測位衛星システム）の受信が困難であり、加えて有人トラックや施設内作業者との干渉、バースの空き状況や荷役作業の進捗の監視・誘導など、技術面・運用面での課題が残されています。

今回採択された事業では、こうした課題を解決し、自動運転トラックを物流施設内で安全かつ効率的に受け入れるための、誘導・管制システムの実証に取り組みます。物流施設に到着した自動運転トラックの入場認証、バース・駐車区画のリアルタイムな在空状況把握、予約情報や施設内状況に応じた行先指示・変更、退場時の認証等、一連の施設内オペレーションを検証します。実証実験は三菱地所グループである株式会社東京流通センター所有の物流施設（東京都大田区）を活用する予定です。



三菱地所は、2030 年度以降に予定する次世代基幹物流施設、および自動運転トラックを受け入れる多様な物流拠点での技術活用を視野に本事業での実証に取り組むことで、日本の物流 DX を牽引し、持続可能な物流の実現および輸配送の効率化に貢献してまいります。

■本事業の概要

事業名	自動運転トラックに対応した物流施設内車両誘導・施設内状況把握システムの構築・実証
実施主体	三菱地所株式会社
事業参画者	アビームコンサルティング株式会社、ハコベル株式会社、株式会社 T2、三菱地所パークス株式会社、株式会社富士ダイナミクス
実証内容	自動運転トラックの入退場認証、バース・駐車区画の在空状況把握、予約情報・在空状況に応じた行先指示、動的な車両誘導・行先変更等
実証対象	物流施設内における構内運行、入場ゲートからバース・駐車区画への誘導、荷役後の出場ゲートへの退出、駐車区画とバース間の走行等
実施期間	2026 年 7 月～2027 年 2 月（予定）
実施場所	東京流通センター 物流ビルA棟（株式会社東京流通センター運営）

■各社の役割

三菱地所株式会社	事業の企画、管理、推進
アビームコンサルティング株式会社	プロジェクト計画、全体システム設計、プロジェクト管理
ハコベル株式会社	バース管理システム・車両誘導システムの開発等
株式会社 T2	自動運転トラックの走行、実証支援
三菱地所パークス株式会社	入退場・在空把握システムの設計、実証支援
株式会社富士ダイナミクス	入退場・在空把握システムの開発、デバイス調達、環境構築等

■本事業で検証する主な機能

【車両認証・入退場管理】

物流施設に入退場する自動運転トラックを特定・認証し、予約情報等と連携した入退場管理を行い、一連の構内オペレーションにおける車両情報の連続的な管理を検証します。

【バース・駐車区画のリアルタイム在空把握】

物流施設内に設置したセンシングデバイスを活用し、バースおよび駐車区画の在空状況をリアルタイムに把握します。取得した在空情報を車両誘導システムへ連携し、実環境下での認識精度、更新遅延、デバイス効率等を検証します。

【車両誘導・行先制御】

予約されたバースの利用可否や施設内の混雑状況に応じて、自動運転トラックに対してバース、駐車区画、出場ゲート等の行先を指示します。予約バースが使用中の場合には、他の空きバースや待機駐車区画への誘導を行い、待機中に予約バースが空いた場合には再度バースへの移動を指示するなど、動的な行先変更の成立性を検証します。

【自動運転トラックとのシステム連携】

車両側の自動運転システム・FMS（フリートマネジメントシステム）等と施設側システムを連携し、行先情報をタイムラグなく伝達できるか、また複数車両の運行を想定した場合にも安定的な制御が可能かを検証します。

以 上