

# SAKURA Final Event

## SAKURA プロジェクト最終成果報告会

自動運転の安全性を確保する手法・手段・ルールのあり方を考える

日時

26.3.4 (水) 10:00～17:00 (国内関係者向け)

26.3.5 (木) 9:30～19:00 (海外関係者向け)

同時通訳あり

場所

東京ポートシティ竹芝ポートホール

アクセス



参加費：無料

申込フォーム  
(関係者にご共有ください)

参加申込

【申込フォーム】

<https://entryinfo.jp/fm/pub/formcp/sakura-form>



問合せ先

SAKURA Final Event 事務局  
info@sakura-final-event.com

# SAKURA Final Event (1 日目) プログラム



- 日時：2026年3月4日(水) 10:00~17:00 (※受付開始 9:30)
- 場所：東京ポートシティ竹芝ポートホール (東京都港区海岸 1-7-1)

9:30-10:00	受付		
10:00-11:30	プレナリーセッション	黒藪 誠 様 (経済産業省)	モビリティ DX と自動運転
		家邊 健吾 様 (国土交通省)	自動運転の普及・拡大に向けた取組み
		波多野 邦道 様 (日本自動車工業会)	日本における自動運転レベル 4 への自動車業界としての取組み
		井上 秀雄 教授 (神奈川工科大学)	自動運転車の安全性評価のための仮想空間シミュレーション：DIVP の開発
		菅沼 直樹 教授 (金沢大学)	自動運転車両の安全性評価に向けた AD-URBAN の取組み
11:30-12:15	SAKURA プロジェクト活動報告	佐藤 秀亮 様 (日本自動車工業会)	自動運転の安全性評価フレームワークの狙い
		北島 創 (日本自動車研究所)	SAKURA プロジェクト活動と成果の紹介
12:15-13:30	昼食&展示 (計 11 団体)	※詳細は「展示エリア」紹介ページをご覧ください。	
13:30-14:00	基調講演 1	横山 利夫 様 (産業技術総合研究所)	RoAD to the L4 プロジェクトの取組
14:00-14:30	基調講演 2	加藤 真平 様 (ティアフォー)	ティアフォーにおける自動運転技術開発の取組み(仮)
14:30-15:00	基調講演 3	福島 真太郎 様 (トヨタ自動車)	自動運転の AI 研究開発の現状と安全性評価の展望
15:00-15:30	基調講演 4	蓮尾 一郎 教授 (国立情報学研究所)	自動運転の説明可能な安全性評価のための数学・論理的技術
15:30-16:00	休憩&展示		
16:00-17:00	パネルディスカッション	パネリスト ・加藤 様 (ティアフォー) ・福島 様 (トヨタ) ・石川 冬樹 准教授 (NII) ・中村 弘毅 (JARI) モデレータ ・北島 (JARI)	テーマ E2E AI 自動運転がもたらす可能性と安全性評価における課題
17:00	終了		

※2026.2.27 現在

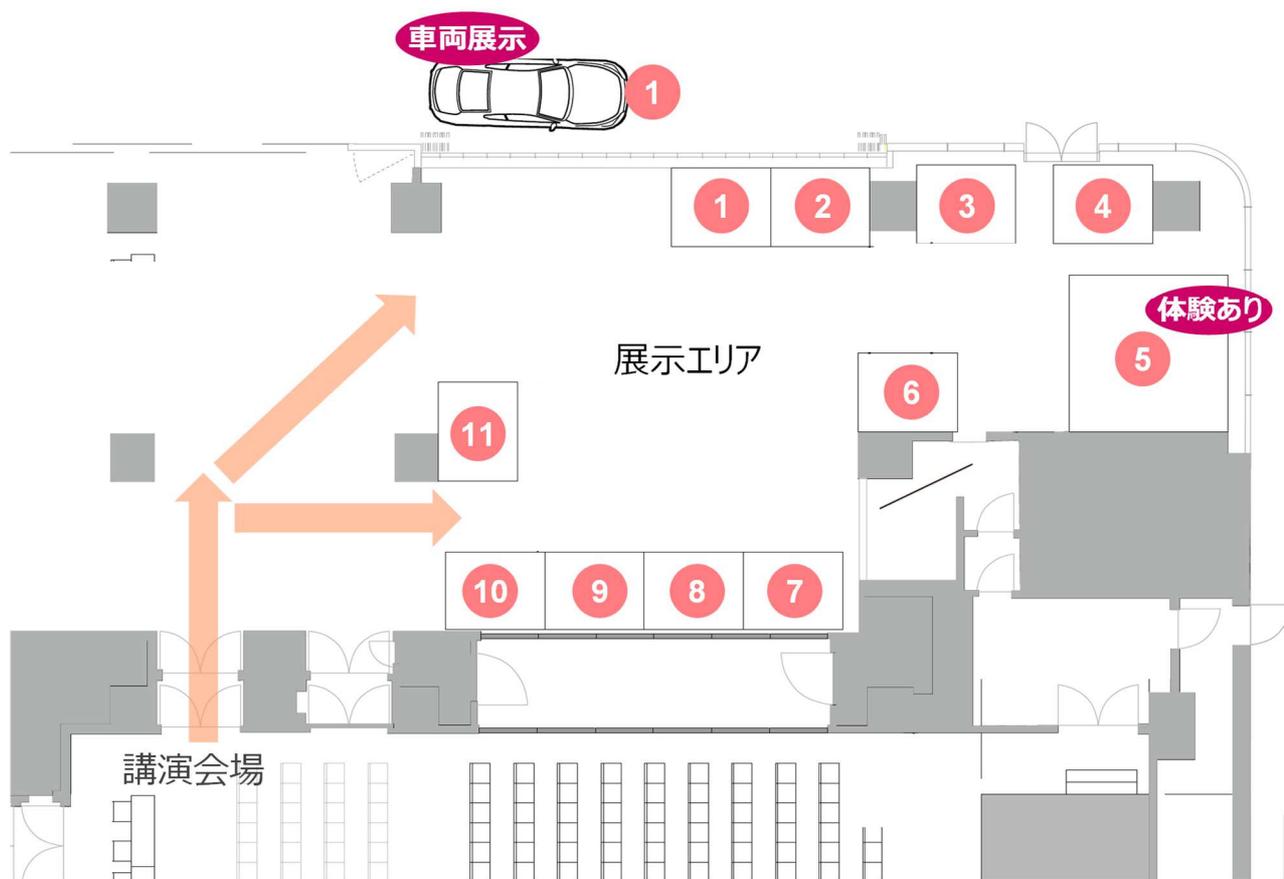
# SAKURA Final Event (2日目) プログラム

- 日時：2026年3月5日(木) 9:30~19:00 (※受付開始 9:00)
- 場所：東京ポートシティ竹芝ポートホール (東京都港区海岸 1-7-1) ※同時通訳あり



9:00-9:30	受付		
9:30-9:40	オープニング	P. ラクシンチャランサク 先生 (東京農工大学)	
9:40-10:00	キーノート	佐藤 秀亮 様 (日本自動車工業会)	自動運転の安全性評価フレームワークの狙い
10:00-11:00	日本の安全性評価プロジェクトレビュー	北島 創 (日本自動車研究所)	SAKURAプロジェクトの取組み
		井上 秀雄 教授 (神奈川工科大学)	DIVPプロジェクトの取組み
		菅沼 直樹 教授 (金沢大学)	AD-URBANプロジェクトの取組み
11:00-12:00	SAKURAプロジェクト成果報告	遠藤 駿 (日本自動車研究所)	シナリオ体系とデータ分析
		安達 章人 (日本自動車研究所)	データ収集・蓄積とシナリオデータベース
		中村 弘毅 (日本自動車研究所)	国際協調・国際連携
12:00-13:00	昼食&展示		
13:00-13:20	招待講演 1	M. ペレス 氏 (Applus+IDIADA(スペイン))	欧州の安全性評価フレームワークの動向 (SUNRISE/SYNERGIES/CERTAIN)
13:20-13:40	招待講演 2	S. ハストギル 教授 (ウォリック大学(イギリス))	欧州における自動運転に係る基準・標準の動向について(仮)
13:40-14:00	招待講演 3	O. オプ デン カンプ 博士 (TNO(オランダ))	安全運転の推進：調和のとれたシナリオベース評価手法
14:00-14:20	招待講演 4	J. ライヒ 博士 (Fraunhofer(ドイツ))	ドイツにおける自動運転の安全論証の概要と展望
14:00-14:20	休憩&展示		
14:20-15:20	パネルディスカッション 1	国連法規(UNR-ADS)をどのように解釈し運用していきけるか？ How can we breakdown and operationalize UNR-ADS?	
15:20-16:10	パネルディスカッション 2	認証とシミュレーション活用の間にはどのようなギャップがあるか？ What are the gaps in certification and simulation utilization?	
16:10-17:00	パネルディスカッション 3	AI等の新しい技術とその先に台頭してくる技術にどう対処すべきか？ How can we deal with new technologies like AI and beyond?	
17:00-17:15	ラップアップ	北島 創 (日本自動車研究所)	
17:15-19:00	レセプション		
19:00	終了		

# SAKURA Final Event -展示エリア-



No.	展示者	概要
1	金沢大学・moveez	自動運転システム搭載車両の展示(屋外)・公道走行映像の放映(屋内)
2	DIVP	実現象との一致性の高いセンサシミュレーションプラットフォームの展示
3	フォルテリックス	安全性評価シナリオを実行するためのシミュレーションツールの展示
4	Applus+ IDIADA	欧州の安全性評価プロジェクト(SYNERGIES/CERTAIN 等)の取組みの展示
5	三咲デザイン	Mixed Reality 技術を用いた歩行者シミュレータのデモンストレーション(体験可)
6	IHI	定点観測用 LiDAR による交通流データ計測と分析技術の展示
7	NTT Data ARC	道路交通法等に基づくシナリオ限定ツール・安全性評価関連ソリューションの展示
8	チェンジビジョン	安全性評価シナリオを出力するデータベースのデモンストレーション
9	ULS コンサルティング	交通流データの特徴に基づくシナリオ抽出アルゴリズムの展示
10	パイオニア	計測車両の位置精度高度化技術の展示
11	JARI	必要かつ十分な安全性評価シナリオに限定するための方法論の紹介

※2026.2.27 現在



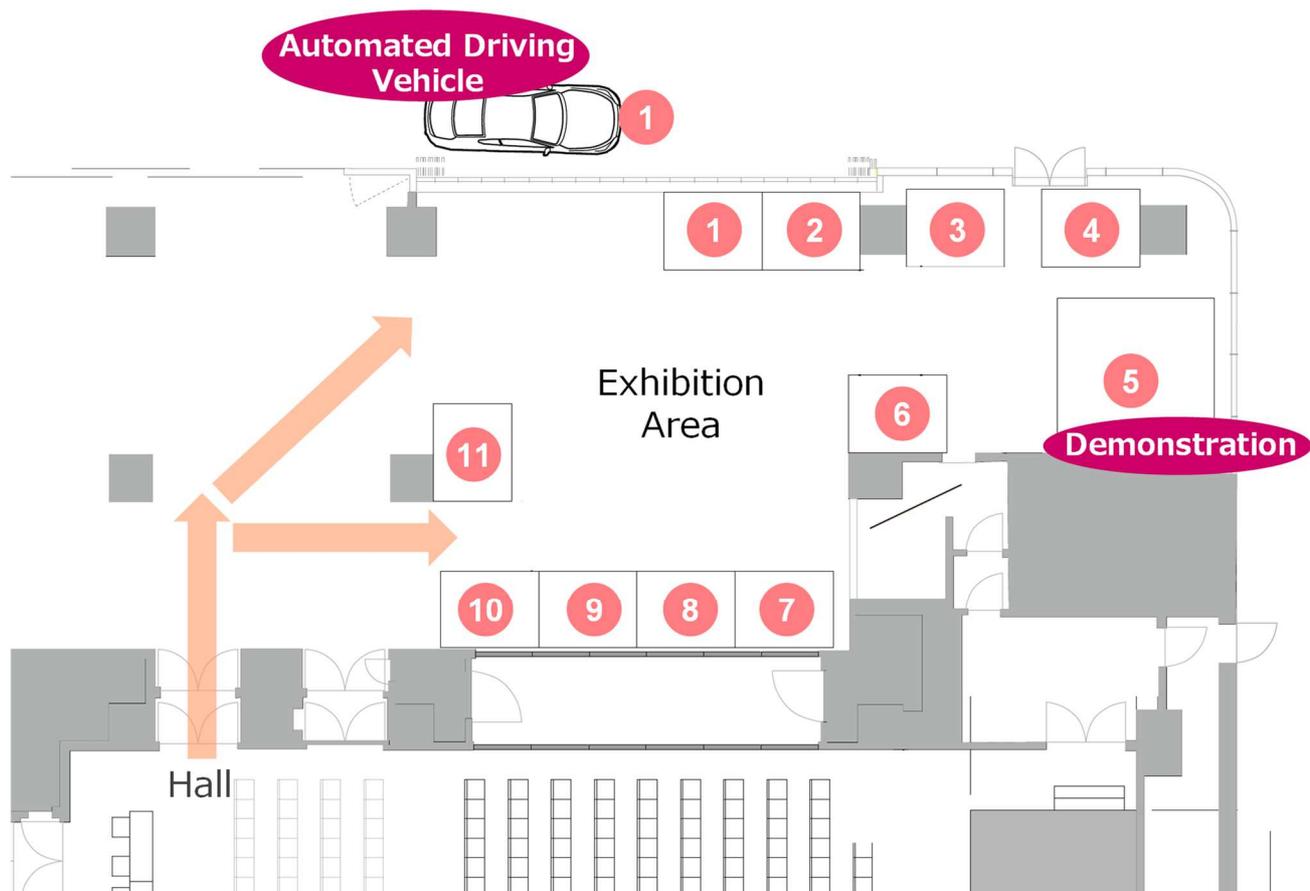
# SAKURA Final Event -Agenda-



- Date: 2026. Mar. 5 (Thu.) 9:30 - 19:00 (Registration starts at 9:00)
  - Location: Tokyo Portcity Takeshiba Port Hall (1-7-1, Kaigan, Minato-ku, Tokyo)
- ※Simultaneous interpretation will be prepared.

9:00-9:30	Registration		
9:30-9:40	Opening talk	Prof. P. Raksincharoensak (TUAT)	
9:40-10:00	Keynote speech	Mr. H. Satoh (JAMA)	Introduction of Japanese Automated Driving Safety Evaluation Framework
10:00-11:00	Review of Japanese national projects	Dr. S. Kitajima (JARI)	SAKURA Project Overview
		Prof. H. Inoue (KAIT)	DIVP's Digitalization for ADS/ADAS Safety Assurance
		Prof. N. Suganuma (Kanazawa University)	Efforts of AD-URBAN Project for Safety Evaluation of Autonomous Vehicles
11:00-12:00	Deep dive into SAKURA project outcome	Mr. S. Endo (JARI)	Scenario Structure and Data Analysis
		Mr. A. Adachi (JARI)	Data Collection, Storage and Scenario Database
		Dr. H. Nakamura (JARI)	International Harmonization
12:00-13:00	Lunch & Exhibition	* Please see detailed information about "Exhibition".	
13:00-13:20	Invited speech 1	Mr. Marc Perez Quintana (Applus+ IDIADA (ES))	EU Safety Assurance Framework (SUNRISE/SYNERGIES/CERTAIN)
13:20-13:40	Invited speech 2	Prof. S. Khastgir (University of Warwick (GB))	How Safe Does a Driverless Car Need to be? - UK Activities for Safer CCAM Deployment -
13:40-14:00	Invited speech 3	Dr. O. Op den Camp (TNO (NL))	Driving Safety Forward: The Need for Harmonized Scenario-Based Assessment
14:00-14:20	Invited speech 4	Mr. J. Reich (Fraunhofer (DE))	Overview of German ADS Safety Assurance Landscape
14:20-14:30	Short break & Exhibition		
14:30-15:20	Panel discussion 1	How can we breakdown and operationalize UNR-ADS?	
15:20-16:10	Panel discussion 2	What are the gaps in certification and simulation utilization?	
16:10-17:00	Panel discussion 3	How can we deal with new technologies like AI and beyond?	
17:00-17:15	Wrap up	Dr. S. Kitajima (JARI)	
17:15-19:00	Reception		
19:00	Close		

# SAKURA Final Event -Exhibition-



No.	Organization	Contents
1	Kanazawa Univ.	AD-URBAN's Prototype L4 Automated Driving Vehicle
2	DIVP	DIVP's Simulation Platform for Testing Under Various Traffic Environments
3	Foretellix	Data-automation Toolchain for Safe Development of Automated Driving Systems
4	Applus+ IDIADA	Overview of European CERTAIN project (Horizon Europe)
5	Misaki Design	Demonstration of Pedestrian Simulator based on Mixed Reality Technology
6	IHI	Fixed-based Traffic Flow Measurement by Utilizing LiDAR sensors
7	NTT Data ARC	Reasonable Confining Tool of Scenario Patterns based on Road Traffic acts
8	Change Vision	Scenario Database to Providing Test Scenarios for Safety Evaluation
9	ULS Consulting	Scenario Extraction Algorithm for Effective Critical Parameter Analysis
10	Pioneer	Advanced Technology for Precise Localization of Instrumented Vehicle
11	JARI	Methodology to Confine Sufficient and Necessary Scenarios for Safety Evaluation

※As of 2026.2.27