

特定企業調査報告書

(日産自動車株式会社 サマリー)

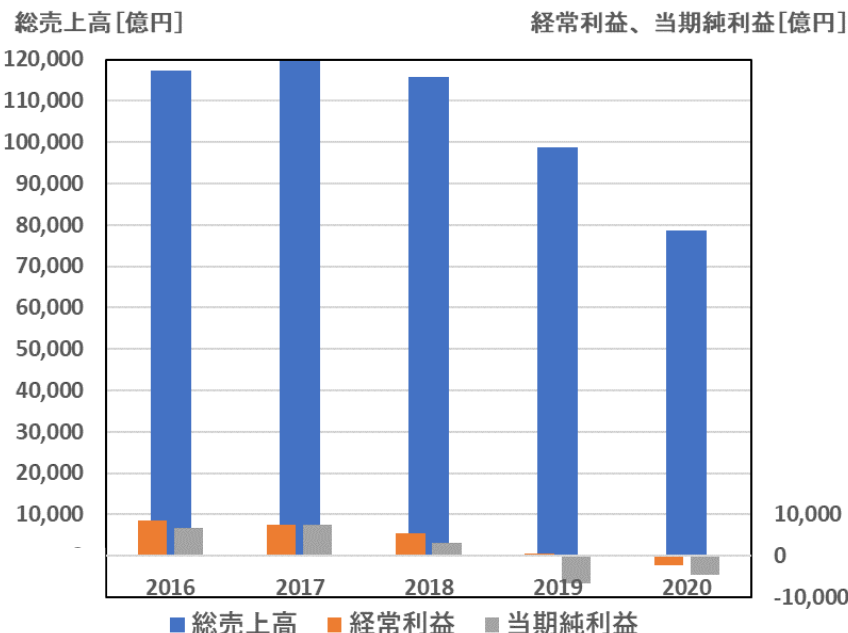
株式会社AIRI

1. 会社概要

■概要

本社所在地	横浜市神奈川区宝町2番地
設立年月日	1933年12月
年間売上高	78,625億円(2021年3月)
従業員数	131,461名(2021年3月現在)

■業績推移



2. 事業概要

- 同社グループは、同社および主要関係会社20社、連結会社(国内75社、海外135社)により構成されています。グローバル日産本社を世界的な本社機能として設置し、各事業への資源配分を決定するとともに、グループ全体の事業を管理しています。
- 4つの地域のマネジメント・コミッティによる地域管理と研究・開発、購買、生産といった機能軸による地域を越えた活動を有機的に統合した組織(グローバル日産グループ)により運営されています。
- 自動車及び部品の製造と販売を主な事業内容とし、さらに上記事業における販売活動を支援するために販売金融サービスを行っています。
- ルノー・日産・三菱アライアンス(1999)によりイノベーションの迅速化、コスト効率の向上、高価値の実現を図っています。
- 2021年の3社アライアンスの自動車販売台数は、トヨタグループ、VWグループに次いで世界第3位です。
- 2050年カーボンニュートラル実現のための目標を発表しました。

2050年までに事業活動を含むクルマのライフサイクル全体におけるカーボンニュートラルの実現するため、2030年代早期より、主要市場に投入する新型車をすべて電動車両とすることを目指し、4つの戦略分野において、電動化と生産技術のイノベーションを推進しています。

1. 全固体電池を含むバッテリー技術の革新。
2. 新しいe-POWERの開発。
3. 分散型発電に貢献するバッテリーエコシステムの開発。
4. 車両組み立て時の生産性向上、エネルギーと材料の効率を向上させるイノベーションの推進。



3. 研究開発情報

■ 研究開発体制

日産テクニカルセンターを中心に、国内を始め、米欧アジア日産各社、合併各社においてデザイン及び設計開発を行っています。

分野	名称
全分野	日産テクニカルセンター(神奈川県厚木市)
車両	日産車体(株) (株)日産オート モーティブテクノロジー
ユニット	愛知機械工業(株) ジャトコ(株)
自動運転・ICT	アライアンス イノベーション ラボ(米国) アライアンス研究開発(中国 上海)

■ 研究開発費 (2020年度)

5,035億円

4. 知財情報

■ 知財体制

技術開発部門(R&Dエンジニアリング・マネージメント本部)の中の知的財産部において、知的財産の管理、企画、出願、調査を行っています。

R&Dエンジニアリング・
マネージメント本部

知的財産部

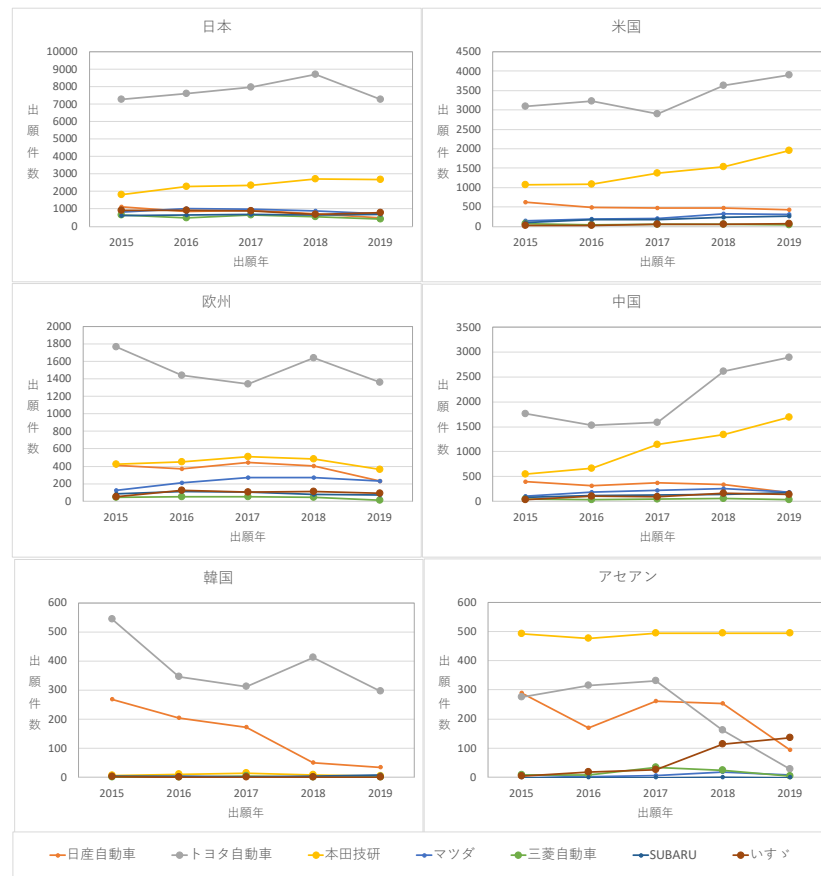
■ 知財活動

先進技術・革新手技術や普及につながる技術の観点で、最も革新的な企業に与えられるClarivate Top100グローバルイノベータを8年連続で受賞しました。

5. 各国・地域への特許出願動向(1)

■ 国内及び海外への国・地域別の特許出願動向を自動車メーカー競合企業を含めて図に示します。

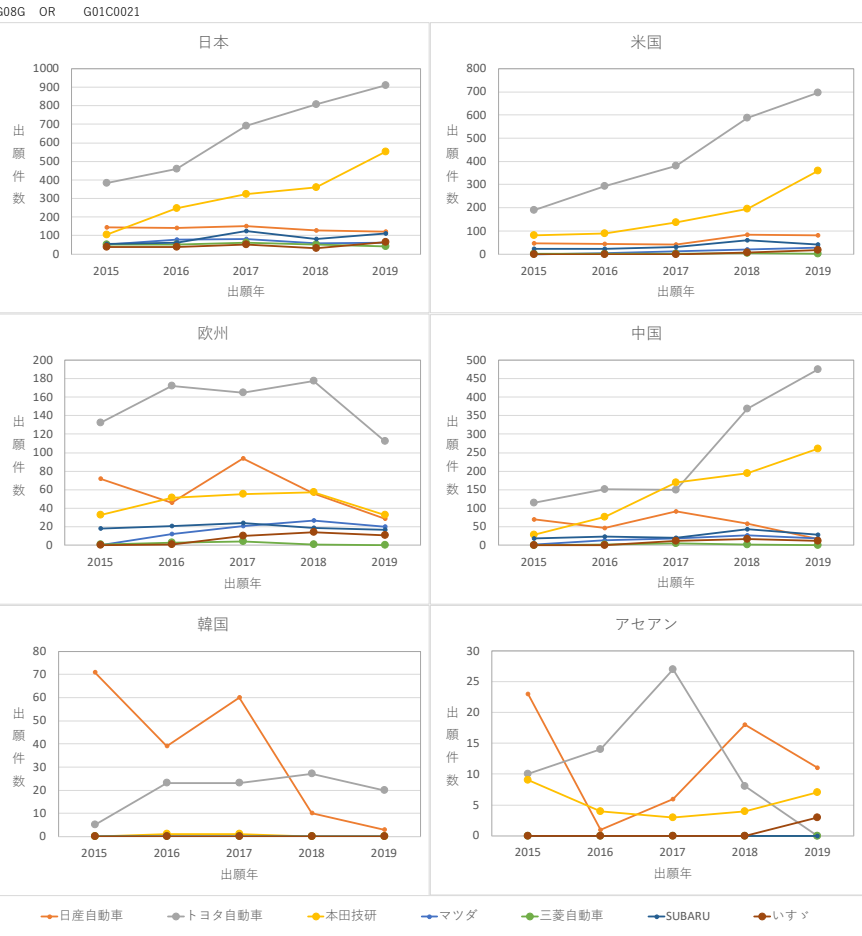
国内への特許出願数は、トヨタ自動車、本田技研に次ぐ3位グループですが、この3年間は減少傾向です。



5. 各国・地域への特許出願動向 (2)

■ 自動運転の認知・判断等(IPC G08G+G01C21)の特許出願動向を図に示します。

国内への特許出願数は、上位2社(トヨタ自動車、本田技研)が増加傾向であるのに対して、この2年間は減少傾向です。



6. 注目技術と関連特許

■ 注目記事

タイトル	書誌	記事概要
日産は走りやすい車線を選ぶ自動運転技術を実用化へ。自動車メーカーが走行データ活用で競い合う	2021/9/15 ニュースイッチ by 日刊工業新聞社	同社は、走行データなどから路上駐車が多い場所を把握し、走りやすい車線を事前選択する自動運転技術を開発した。遠方からセンサーで駐車車両を検出すると、車載カメラなどで把握し、右側車線へ車線変更する。9月21日から横浜市の公道で自動運転車両を活用した配車サービスの実証実験を予定。

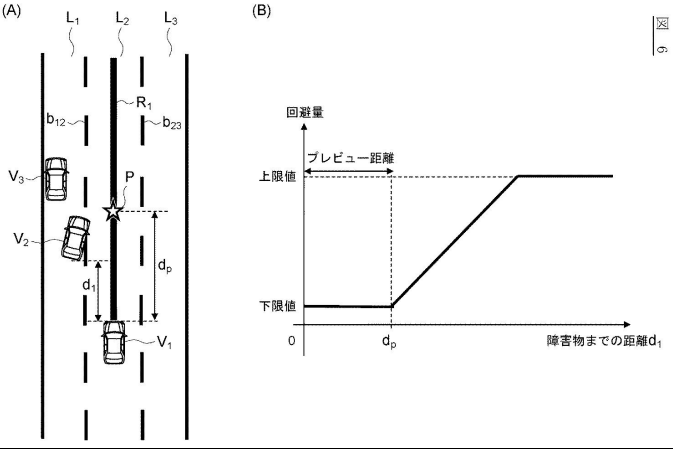
■ 注目記事の関連特許

出願番号	公開番号	FI	技術単位
特願 2019-163702 (2019/9/9)	特開 2021-041754 (2021/3/189)	B60W30/095、G08G1/16 C	3Z
発明の名称			出願人
運転制御方法及び運転制御装置			日産自動車株式会社

【課題】 自車両の回避動作において、不要な操舵が発生するのを抑制できる運転制御方法及び運転制御装置を提供する。

【解決手段】 自車両の周囲の状況を検出するセンサから取得した情報に基づき、自車両が現在の目標走行経路で走行する時に通過可能な障害物を特定し、障害物を特定した時の自車両から障害物までの第1距離を算出し、第1距離に応じて、自車両が障害物を回避するために必要な回避量を算出し、回避量に応じて、自車両の目標走行経路を補正し、補正した目標走行経路に基づいて、自車両の走行を制御する。

【キーワード】 路上駐車、多い場所、車線変更、回避



7. 業界相関図

日産自動車を取り巻く自動車業界について、電動車・ハイブリッド車、自動運転技術及び、燃料電池(車、発電機)に関する相関図は以下のとおりです。

・日産、三菱自動車、ルノーグループ
3社アライアンス

