2026 年 6 月 9 日
ダイナミックマッププラットフォーム株式会社

ダイナミックマッププラットフォーム、
空港グランドハンドリング分野の国際会議「IGHC 2026」に特別ゲストとして登壇

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、2026 年 5 月 19 日(火)～21 日(木)にエジプト・カイロにて開催された「38th IATA Ground Handling Conference (IGHC)」において、主催である IATA(国際航空運送協会)の招待により特別ゲストとして登壇しました。



「38th IATA Ground Handling Conference (IGHC)」登壇の様子

IGHC は、航空会社、空港運営者、グランドハンドリング事業者、システムプロバイダーなど、航空業界の主要プレーヤーが一堂に会し、運用の高度化、新技術の導入、業界標準制定などに向けた議論を行う、空港グランドハンドリング分野における国際的な主要会議です。

当社は IATA が進める、グランドハンドリング車両(GSE 車両)の自動化に必要なマップの国際標準化に協力しております。本取り組みにおける当社の活動が高く評価され、このたび本会議への招待および登壇に至りました。

当日は、国内大手航空会社、欧州の大手応用研究機関、空港自動化に取り組む米国テック企業とともにパネルディスカッションに登壇しました。

当社からは、自動運転車両による「誘導路横断(Taxiway crossing)」および「死角(Blind Spots)での事故防止」を題材としたユースケースを紹介しました。航空機周辺や誘導路、交差点などにおいて安全かつ効率的に自動運転車両を運用するためには、周辺車両や航空機の位置・動き、進行ルールや制約条件など、自動運転車両が必要とする情報を位置情報と紐づけてリアルタイムに提供することが重要となります。そのためには、車両に搭載されたセンサーのみでは不十分であり、車両センサーとダイナミックマップ※1 との協調が不可欠であることを示しました。

本パネルでは特にその具体例として、当社が開発を進めているデータ連携基盤「VIPS(Various Information Port System/ビップス)」を用いて説明しました。VIPS とは、カメラや各種システムから取得されるダイナミックマップ情報※2 を統合・共有するものです。

2025 年 12 月には、日本国内において空港制限区域内で自動運転レベル 4※3 相当による GSE 車両の運行が実現しました。現状、自動運転レベル 4 が可能なエリアはターミナル周辺に限られており、今後はサービスレーン(航空機の走行経路を横断する車両走行路)の横断などより複雑な環境への対応、走行可能エリアの段階的な拡張、さらに複数空港への展開と運行台数の増加が求められます。本パネルでは、こうした次のフェーズにおける情報連携基盤の重要性についても言及しました。

さらに本パネルでは、各社の観点から自動運転導入の現状や将来ビジョンなどについて議論が行われ、ダイナミックマップ(VIPS)をはじめとする同様のエコシステムが不可欠であるとの見方が各社から示されました。
パネルディスカッション後には、複数の航空会社や空港会社から、ダイナミックマップの必要性に対する理解が深まったとの声が寄せられました。

当社は今後も、航空分野をはじめとした多様な領域において、空間情報を基盤としたデータ連携・標準化の取り組みを推進し、安全かつ効率的な社会インフラの高度化に貢献してまいります。

＜「38th IATA Ground Handling Conference (IGHC)」概要＞

■開催日時　2026 年 5 月 19 日(火)～21 日(木)
■会場　InterContinental Citystars Cairo by IHG (エジプト・カイロ)
■主催　IATA(国際航空運送協会)
公式サイト: https://www.iata.org/en/events/all/iata-ground-handling-conference/

【参考】
グランドハンドリング車両(GSE 車両)の自動化に必要なマップの国際標準化は、内閣府の「研究開発成果と society 5.0 との橋渡しプログラム」(BRIDGE)の施策の 1 つである、経済産業省による「公共エリア向けダイナミックマップの開発」事業において実施しております。

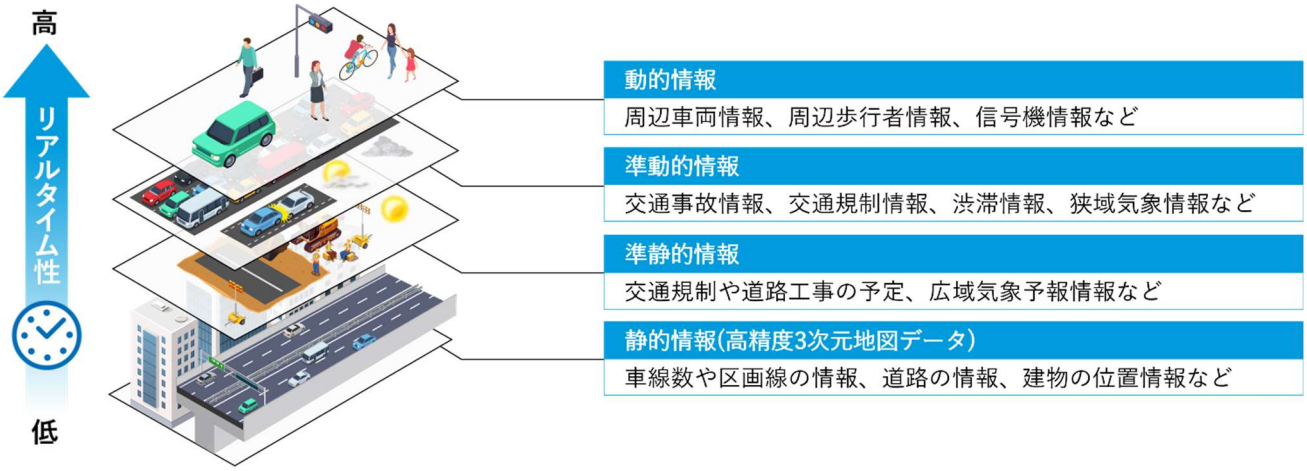
また、VIPS の開発は、国土交通省の中小企業イノベーション創出推進事業(SBIR)を通じて進めております。2026 年 1 月には、中部国際空港セントレアにて実証実験を実施いたしました。

関連リリース:
- https://www.dynamic-maps.co.jp/news/news-713/
- https://www.dynamic-maps.co.jp/news/news-1313/

※1 ダイナミックマップ: 以下「ダイナミックマップについて」を参照
※2 ダイナミックマップ情報:工事や故障車の停車などによる通行不可エリア等の静的情報や、航空機や車両の位置などの動的情報といった「ダイナミックマップ」を構成する情報
※3 自動運転レベル 4:場所・天候・速度等の特定条件下において、自動運転システムがすべての運転操作を実施

＜ダイナミックマップについて＞

ダイナミックマップとは、情報のリアルタイム性ごとに 4 階層に分類された情報を持つ地図データベースの概念を指しています。当社は車線情報、路面情報等をまとめた“静的情報”の基盤となる高精度 3 次元地図データを提供するとともに、ダイナミックマップを構成する静的～動的な「ダイナミックマップ情報」を収集・配信する自動運転向けデータ連携システムの構築に取り組んでいます。本システムにより道路の状況を事前に自動運転車両に配信することで、交通事故を防ぎ、安心・安全な自動運転の実現に寄与します。



■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
HP：https://www.dynamic-maps.co.jp/