2026 年 6 月 25 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、地理空間 AI・ロボティクス分野のリーダーが集う国際会議「GeoAI & Robotics Summit 2026」に参加

～自動運転の安全運行を支える地理空間データ活用を議論～

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 6 月 16 日から 17 日にかけて米国ペンシルベニア州ピッツバーグで開催された「GeoAI & Robotics Summit 2026」に参加し、自動運転の安全運行を支える高精度地図データやデジタルツイン、AI 活用に関する議論に参加しましたので、お知らせします。




GeoAI & Robotics Summit 2026 における登壇・議論の様子

「GeoAI & Robotics Summit」は、GeoSpatial World が初めて開催した国際イベントで、地理空間 AI(GeoAI)、ロボティクス、自動運転、デジタルツインなどの分野で活躍する産学官の関係者が集い、今後の技術活用や社会実装について議論する場として開催されました。

会期中、当社北米法人 Dynamic Map Platform North America の Vice President／Sales & Marketing である Trip Bonds が、ピッチワークショップ、エグゼクティブラウンドテーブルおよび「Transportation Autonomous Ops: Blueprint for Collaboration」と題した全体セッションに参加しました。

今回、当社はカーネギーメロン大学(CMU)やピッツバーグ大学をはじめとする大学・研究機関、連邦・州・地方政府関係者、自動運転・ロボティクス関連企業との交流を通じて、自動運転およびロボティクス分野の最新動向や今後の技術活用について、グローバルな視点で意見交換を行いました。

ピッツバーグは、大学・研究機関、政府、産業界の連携によりロボティクスや自動運転分野のイノベーション創出を推進する地域として知られています。当社は今回の参加を通じて、地理空間データと AI、ロボティクス、自動運転技術の融合が安全かつ持続的な自動運転サービスの社会実装・普及において重要な役割を果たすことを改めて確認しました。

エグゼクティブラウンドテーブルでは、ロボティクスやビジネス、建設・インフラ、地理空間技術、行政など多様な分野のリーダーによる議論が行われました。車両や道路インフラから収集されるリアルタイムデータの活用や道路・交通インフラのデジタル連携、工事区域の安全対策、AI 開発といった分野において、当社の高精度 3 次元データのようなデジタルモデルが、これらの取り組みを支える基盤技術として重要であるとの認識が共有されました。

さらに全体セッションでは、自動運転時代における道路交通システムのあり方や安全性確保に向けた取り組み、交通インフラのデジタル化を推進する官民連携、工事区域の安全確保の重要性に加え、自動運転車の制御を支える基盤技術としての高精度な地理空間マッピングの役割について議論が行われました。詳細な内容や登壇者情報などは以下を参照ください。(英語サイト)

https://geospatialworld.net/geoai-robotics/summit-2026/plenary.php

当社は今後も、北米をはじめとする各地域において、高精度 3 次元データや AI 向けデータセットの提供を通じ、自動運転や先進モビリティ分野の発展に貢献してまいります。

＜「GeoAI & Robotics Summit 2026」概要＞

■開催日時　2026 年 6 月 16 日(火)～17 日(水)
■会場　米国ペンシルベニア州ピッツバーグ
■主催　GeoSpatial World
公式サイト: https://geospatialworld.net/geoai-robotics/summit-2026/index.html

■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/