

# 地域課題解決に向けた自律走行型ロボット開発

## 【背景】

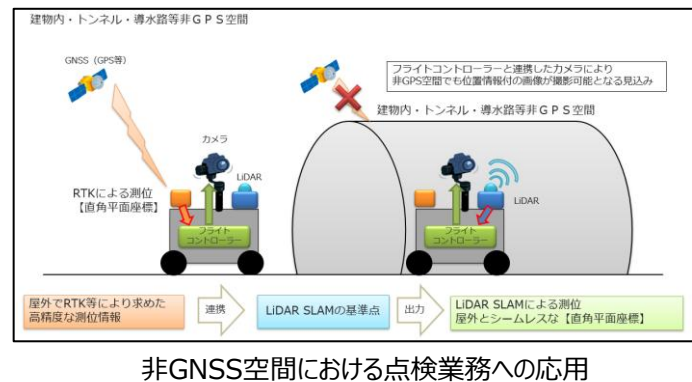
近年深刻化する労働力不足や過酷環境下での屋外作業といった地域課題の解決策として、多様な機能を持つロボットの導入が求められている。

## 【取り組み概要・成果】 研究期間：2023年度～2027年度

- 株式会社HBAと連携しつつも異なる視点で取り組み、最適な自律走行型除草ロボット開発を指向
- 2024年度には屋外設備点検用ロボットを開発し、総務省実証事業にて検証を実施
- ロボット開発の知見を活かし、多用途への応用を実現することで、地域課題の解決を指向



オープンソースのフライトコントローラシステムと誤差数cmの自己位置推定を実現するRTK測位やLiDAR連携機能を組み合わせ、アタッチメントで機能を追加することにより多用途への対応を指向



## 【期待される効果】

- 労働力不足の解消および過酷環境下での危険リスク回避
- 各種作業の省人化（作業工数削減）および他作業への効率的な人員再配置