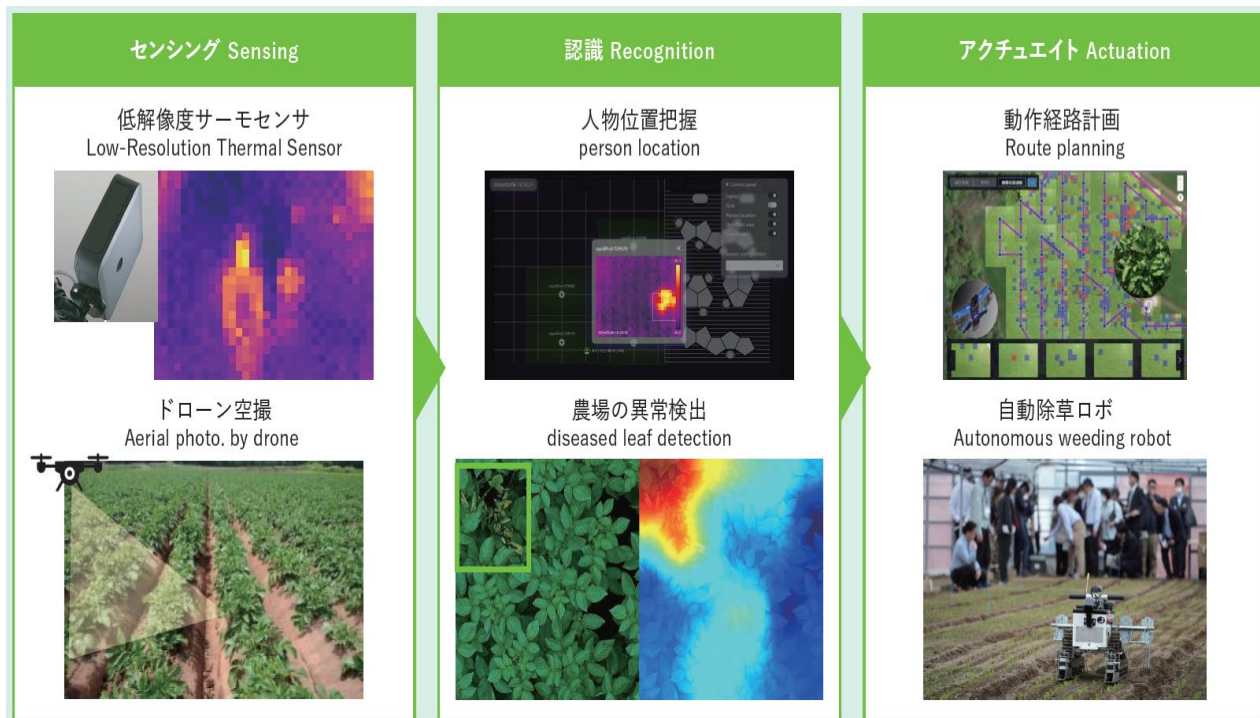


センシングやロボティクスAIを組み合わせ、実社会を支える維持管理業務を省力化します 実社会センシングとロボティクスAI

背景 - 技術課題

通常のカメラにおいて懸念されるプライバシーの問題や、市中のAIでは熟練者の判断を再現しきれない点、および測位誤差が生じやすい地形では自動走行ロボも人手による操作が必要といった課題がありました。



研究目標 - 成果

一次産業をはじめ労働力不足の課題に対し、センシングデバイスやAIおよびロボティクスを有機的に組み合わせることで、熟練者のノウハウ化した判断や精密な作業を代替および省力化します。

技術ポイント

01 要素技術

低解像度サーモセンサと専用AIにより実現した顔画像を取得しないセンシングや、熟練者の判断結果を学習させたAI、および周辺の目印を認識してリアルタイムに操舵制御するロボティクスから成る

02 市中技術差異点

通常のカメラと異なり顔がわかる画像を一切取得しない高い匿名性と、市中のAIそのままでは扱えなかった熟練判断の再現性、例えば農場の数cm程の畝間を自律走行させるロボット制御の正確性が特徴である

利用シーン スマートシティ／農林水産業

R&Dフェーズ 開発

技術確立予定時期 FY25-26

ビジネス化予定時期 FY25-27

【出展企業】
株式会社NTTドコモ R&Dイノベーション本部

【問い合わせ先】
クロステック開発部 複合価値創出担当

【共同出展社/社外連携先】
筑波大学、株式会社クボタ、農業・食品産業技術総合研究機構、
みのる産業株式会社、神戸市、スズキ株式会社
【関連Link】