既存設備の操作を要する配送のロボット化拡大のための遠隔監視・操作および自律動作の先導調査研究（株式会社キビテク）

QibiTech

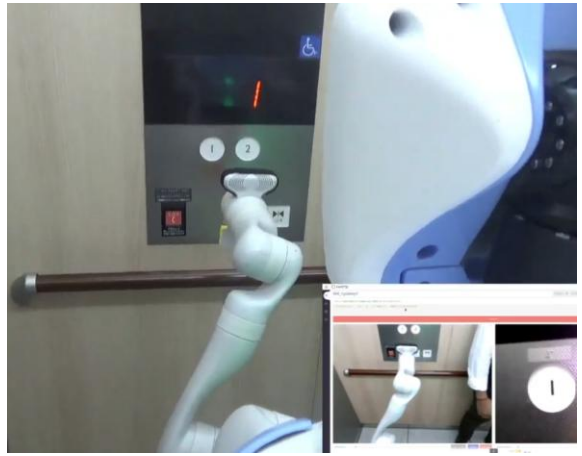
会社名	株式会社キビテク
所在地	東京都品川区
設立年	2011年
代表者	前原 賢一　代表取締役CEO
事業領域・分野	モビリティ
事業年度	2022年度
契約金額	18百万円

＜事業概要＞

当社が従前より保有しているHATS（ロボットの遠隔操縦・管理用ソフトウェア）を多機能な双腕自律走行ロボットに対応させる機能を開発することで、現在以上に高精度化・高速化、高安全性・信頼性の高い双腕ロボットの市場導入を後押しします。本研究では「配送」のマニピュレーターに対応可能な HATS を開発し、その技術を応用して他の産業への活用できるよう改良しました。配送行為特有かつ必須の「荷物を運ぶ」「受ける・渡す」「拾う」「開閉」「押し引き」「ボタンを押す」などに対応できるように必要な機能検証と実証実験を行いました。

＜得られた成果と活用イメージ＞

ボタン・多種ドアノブの画像認識、ドア開閉、遠隔操縦支援ソフトHATSのマクロ機能・姿勢復旧UIなどを実装し、1種類のエレベータおよび引き戸1種を対象に、認識率・同時オペレータ数などの観点で試験を行い、設定した目標水準を達成しました。都内18箇所の複合商業施設対象の市場性調査、関連安全規格に基づく設計要件整理も行いました。本研究で扱った技術を延長する形で開発を進めた場合、複合商業施設の27%を現時点でカバー可能、3年後には80%程度まで拡張し得るとの見通しを得ました。点検・警備等での移動能力をロボットに付与するSW提供による普及促進の可能性のある技術です。



▼本成果に興味をもたれた方はこちらへ
事業者へのお問い合わせ窓口：sales@qibitech.com／事業者Web：https://qibitech.com/
NEDOへのお問い合わせ窓口：ai-robo_followup@ml.nedo.go.jp

2026年7月現在