2　不整地に対応した3次元地図作成および自律移動システムの開発　（H30～H32）

背景・目的

新ロボット市場の活性化

自律移動型ロボットの市場拡大
国家プロジェクト
ロボット市場2.4兆円を目標
（日本再興戦略2016）

県内ロボット産業・事業

【高いロボット技術】
半導体製造装置
産業用ロボットの製造

【大手企業の撤退等】
→ 新市場の開拓に意欲

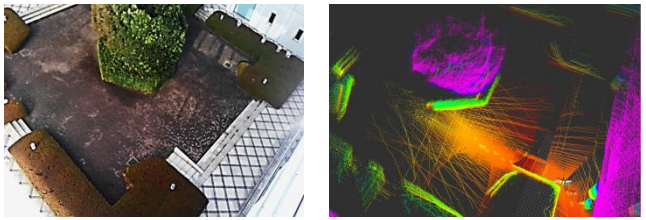
開発ニーズのある自律走行ロボット

・倉庫、共選所（果樹等）など周囲の状況が変化する環境での物流システムの一部として活用
・消火などの防災分野に活用
・農業、林業など屋外不整地での作業

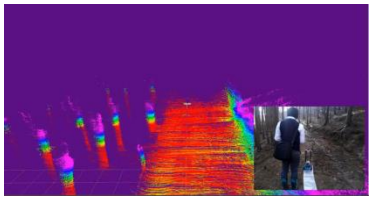
研究内容

県が有する研究開発用
ロボット「Y-CRoSAM」

① 3次元地図作成システム



② 3次元上の位置を推定



③移動制御システム

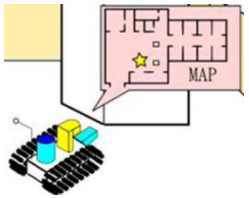
企業の持つ製品を“自律移動化”する装置の開発

企業が開発するロボット

・消火ロボット

・木材運搬車

＋ 本研究開発 自律走行システム



期待される効果

○本研究成果を利用した製品開発を促進

共選所フォークリフト自動化

自律走行型消火ロボット

○経済効果

山梨のロボット出荷金額（現在）　1，696億円
1%増：　+16億円　5%増：　+80億円