Panasonic

Fujisawaサスティナブル・スマートタウンにおける 小型低速ロボットによる住宅街向け配送サービスの実証

パナソニック株式会社

これまでの取り組み

小型・低速の自律走行ロボット・自動運転ソリューションを開発



HOSPI

付護者のとおり 屋内多目的ロボット



追従型電動車いす PiiMo



自動運転ライドシェア

安全技術と効率運用の進化に取り組む

配送ロボットのコンセプト

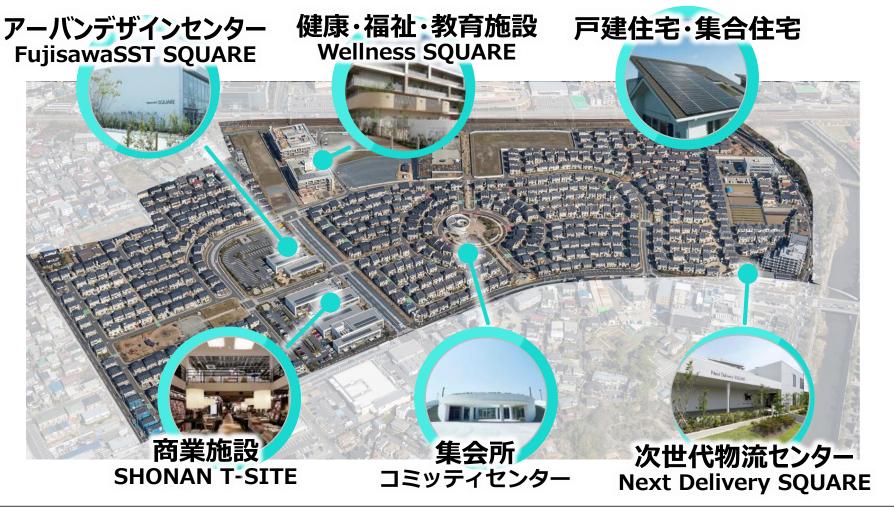
街の日常風景の中で地域の人々にお役立ちをし、 時に応援したくなるような頼りがいと愛らしさをあわせもつ存在





Fujisawa SST~まちびらきより6年~

「進化し続ける まち」を通じ、暮らしの価値を高める



敷地面積 約19ha

居住者 2,000名



Phase1 実証 (公道の走行技術検証)



NEDO ロボット・AI部「自動搬送ロボットを活用した新たな搬送サービス実現に向けた技術開発事業」/神奈川県重点プロジェクトとして実施

【目的】

公道走行時の技術検証および課題抽出

【内容】

- ●基本的に自律走行
- ●管制センターから遠隔で見守り・操作
- ●横断歩道時は遠隔操作に切り換え その他、自律移動で回避判断が 困難な場合には遠隔操作に切り換え、 操作後に自律移動に復帰

【期間】

2020年11月25日~12月24日

Phase1 実証 (遠隔監視・操作型で住宅街を日本初走行)

- ●無事故で実証完了(総走行距離:約30km)
 - 歩道がある場合には歩道走行
 - 歩車分離がない場合には、道路の左端を走行
 - 歩行者の通行を妨げる事象なし
- ●ロボットとロボット以外の車両のすれ違い、追い抜きが発生する場合、 遠隔側から事前にロボットを停止
 - 遠隔側から目視不能なケースなし
 - 遠隔管理システムの通信遅延は数百ミリ秒で安定
- ●地図上に存在しない障害物(一時停止車両など)があるケースは多々あり
 - 実証中のスムーズな遠隔操縦と自律移動の切替えを確認













Phase2 実証



【ロボット】神奈川県藤沢市

【遠隔監視·制御】 神奈川県横浜市

【目的】

ロボットによる配送サービス体験の受容性検証

【内容】

- ●配送ロボット2台の同時遠隔監視・制御
- ●店舗から住宅への配送サービス検証
 - アイン薬局様: 処方箋医薬品

(診察、服薬指導、医薬品の受け取りの非接触化)

-湘南T-SITE様:冷蔵品弁当

【期間】

2021年3月

※実証実験は藤沢警察署による公道審査後に実施

NEDO ロボット・AI部「自動搬送ロボットを活用した新たな搬送サービス実現に向けた技術開発事業」/神奈川県重点プロジェクトとして実施

共創による事業開発

街のくらしや業務の中でのモノの「移動」を見直しながら 自治体・事業者の皆様と共に新たなサービス産業の創出



Panasonic