

高い柔軟性と信頼性を備えた自律移動ロボットを実現する 遠隔制御サービスの開発 — CRARTS の開発 —

林摩 梨花(株式会社キビテク)
吉海 智晃(株式会社キビテク)
矢口 裕明(クシナダ機巧株式会社)
井澤 春樹(株式会社キビテク)
行村 隆志(株式会社キビテク)

背景と目的

ロボット化、AI 化にあたり、周囲の変化に合わせた臨機応変性も備えたシステムを実現することは難易度が高くコストがかさむ。ロボットや AI がそのような状況にのみ上手に人間に頼って、人間ならではの常識や文脈を用いた対処ができる機能を低コストに実現するためのサービスの事業化に取り組んだ。この事業を通し、ロボットや AI のオペレータという新たなテレワークを創出し、途上国の低所得な方々や在宅を余儀なくされている方等に対する就労機会の均等化を行う事を目指した。

成果

- ・ 従来なかった、以下特徴をもつ汎用的フレームワークの α 版を開発した
 - ・ 複数オペレータ、複数台、同時操作
 - ・ 多種システム(移動ロボやマシンビジョンなど)に使える
- ・ 提案に用いる事のできるデモンストレーション動画等の資料を制作した
- ・ 多数の顧客候補様への提案活動を通して、当該サービスの提供形態の考案や営業戦略の立案を行った

