

令和5年1月18日

記者発表資料

(県政記者クラブ・厚木記者クラブ同時発表)

ドローンによる河川パトロール支援システムの実証実験について －「さがみロボット産業特区」神奈川版オープンイノベーション－

KISTEC では「さがみロボット産業特区」の取組によって、生活支援ロボットの実用化・普及を通じた地域の安全・安心の実現を目指しています。

このたび、神奈川版オープンイノベーションのプロジェクトとして支援している「ドローンによる河川パトロール支援システム」について、実証実験を行いますので、お知らせします。

【実証実験概要】

AI 画像解析機能を搭載した自動操縦ドローンによる河川パトロール支援システム

実施コンソーシアム：TEAD 株式会社（開発企画、導入提案）

パナソニック システムデザイン株式会社（アプリ開発）

東京航空計器株式会社（機体開発）

支援機関：地方独立行政法人神奈川県立産業技術総合研究所[KISTEC]

システム の概要

あらかじめ設定した巡視ルートでドローンが自律飛行し、災害発生時には河川の遠隔巡視、被害状況の把握等を行い、平常時には不法投棄等の異常検知を行う河川パトロール支援システムで、以下の特徴をもつ。

- ・AI を用いた物体検出及び差分解析によるハイブリッド画像分析

（巡視エリアの設備・工作物の異変、自然環境状況、巡視エリア利用状況、災害発生時の罹災状況等の把握）

- ・LTE（携帯電話の通信システム）を通じて遠隔地での河川状況をリアルタイムに把握

- ・機体及び解析システムがすべて国産のドローンシステム



（画像提供：TEAD株式会社）

実験の概要	日時	令和5年1月25日(水曜日) 13時30分から15時30分頃まで (予備日:令和5年1月26日(木曜日) 13時30分から15時30分頃まで)
	場所	・相模原市消防指令センター(相模原市中央区中央2-2-15) ・厚木市役所(厚木市中町3-17-17) ※ 飛行場所:大島中州(相模原市緑区諏訪森下)付近の相模川流域
	内容	災害時を想定し、河川の状況を撮影した画像を流域の複数の自治体(相模原市、厚木市)で遠隔視聴していただき、以下の項目について検証する。 ・AI画像解析機能による検出機能の評価(人・車両等の物体検出、自然環境状況等の差分検出) ・LTE(携帯電話の通信システム)伝送によるリモート中継画像の評価 ・自治体のニーズ、課題の調査
取材について		取材を希望される場合は、事前に問合せ先に御連絡ください。 ※ 新型コロナウイルス感染症の状況により、取材をお断りする場合があります。

問合せ先

地方独立行政法人神奈川県立産業技術総合研究所 (KISTEC)

事業化支援部長 櫻井 電話 046-236-1503

事業化支援部支援企画課長 井上 電話 同上