

大阪における実証実験の実施支援実績

[2025 年度]

大阪府、大阪市、大阪商工会議所
※大阪商工会議所事務局がエントリーを受けたもの

1. 都市型自動運転船『海床 うみどこ ロボット』による都市の水辺のイノベーションに関する実証実験（4回目:25年6月、5回目:25年10月）

株式会社竹中工務店を代表法人とする海床ロボットコンソーシアムと 特定非営利活動法人 大阪水上安全協会が共同で 実施する 都市型自動運転船「海床 うみどこ ロボット」による都市の水辺のイノベーションに関する実証実験を支援した。

- ①実施日：4回目（2025年6月18日～2025年6月20日）
5回目（2025年10月7日～2025年10月9日）

- ②概要：4回目（超小型水上ドローン『海床ロボット MICRO』による水域環境データの収集を行い、水中の障害物や水深の変化を検知して海床ロボットの航行制御に活用できるかを検証。）
5回目（前回実証で収集したデータをもとに、LiDAR センサを使った自己位置推定システムを構築し、自動運転に必要な位置情報の取得から制御までのプロセスの有効性の検証や、GPS に依存しない位置制御手法の技術的実証を行った。）



- ③今後：これまでの実証実験で得た結果をもとに、海床ロボットを水辺で利活用し、観光事業として社会実装できるよう整備を進める。

2. 簡便に設置可能な加速度センサを用いた橋梁等における車重および軸重推定システム開発の実装実験

オンキヨー株式会社（本社：大阪府中央区、取締役社長：大舘宗徳氏）より実証実験実施の希望があり、大阪市内にある鈴橋で実施できるよう調整、支援した。

- ①実施日：2026年1月8日

- ②概要：2024年度に続き2回目となる今回の実証実験では、加速度センサと同期信号発生装置を大阪市が管理する鈴橋に設置し、実橋梁における車速や車両特性を正確に検知し、一般道における軸重推定手法の確立を目的に実証実験を行った。

- ③今後：様々な道路での継続検査が可能なシステムの開発を進める。