

令和5年12月13日  
政策統括官付

## 多様な3次元点群データを自動配送ロボット等の 走行に活用するための実証を行います

歩行空間における人・ロボットの移動支援サービスの普及・高度化に向け、自動配送ロボット等の走行に活用できる3次元点群データの要件等について実証を行います。

- 国土交通省では、歩行空間における段差などのバリア情報やバリアフリー施設の情報を「歩行空間ネットワークデータ」としてオープンデータ化することを推進し、バリアを避けた最適なルートのナビゲーション等のサービスの普及・高度化などを通して、すべての人・ロボットがストレスなく移動できるユニバーサル社会の実現に取り組んでいます。
- 自動配送ロボット等は、3次元点群データを用いて、自己位置推定処理技術により走行します。今回の実証では、自動配送ロボット等の走行に必要な3次元点群データの要件整理を目的として、JR川崎駅周辺で様々な計測方法を用いて取得・加工（統合、フィルタリング）した多様な3次元点群データを活用し、自動配送ロボット等の走行における走行経路設定や自己位置推定処理に係る実証を行います。

1. 日時： 令和5年12月18日（月）～12月20日（水） 9:30～16:00  
（取材可能日時は12月20日（水） 13:30～14:30）

2. 場所： 神奈川県川崎市川崎区宮本町地区  
（JR川崎駅前から国道15号宮本町交差点付近まで）

### 3. 取材申込

希望される場合は12月18日（月）17:00までにメールにてご連絡下さい。

件名：【取材申込】多様な3次元点群データを活用した自己位置推定処理実証

本文：氏名（ふりがな）、所属、連絡先

送付先：wada-t846t[★]mlit.go.jp ※[★]を@に置き換えて下さい。

### 4. スケジュール

（1）概要説明 ※取材申込があった場合のみ実施

（取材当日は、「川崎市役所正面入口（別紙）」に集合）

（2）走行実証

（当日の撮影は、「川崎市役所正面入口（別紙）」付近のみ可能）

<問合せ先>

政策統括官付 児玉、和田

TEL: (代表) 03-5253-8111 (内線 53103、53115)

(直通) 03-5253-8794

SUSTAINABLE DEVELOPMENT GOALS



## 周辺地図



混雑防止のため、撮影等の取材対応は川崎市役所正面入口(左記写真の赤枠周辺)のみ可能

## 検証機体



走行方法：オペレータ搭乗による運転  
(緊急時はオペレータが停止)

自己位置推定方法：  
多様な3次元点群データ + SLAM

SLAM種類：LiDAR SLAM

LiDAR SLAM：LiDARによって自己位置推定と同時に周囲のデータを作成する技術。