

2018年10月16日

## 日本初、西武新宿駅構内で、 自律移動型の AI 監視カメラ搭載警備ロボット実証実験を開始 ～名称は「Perseusbot（ペルセウスボット）」に決定！～

東京都立産業技術研究センター（以下、都産技研）、アースアイズ、日本ユニシス、西武鉄道の4社は、駅構内の安全性向上・駅係員の業務負荷軽減を実現することを目的に共同開発した警備ロボット「Perseusbot（ペルセウスボット）」の実証実験を西武鉄道 西武新宿駅構内において2018年11月26日から開始します。

「Perseusbot」は、アースアイズ、日本ユニシス、西武鉄道の3社共同で採択された、都産技研の平成29年度ロボット産業活性化事業「公募型共同研究開発事業」<sup>(注1)</sup>において開発した自律移動型の AI 監視カメラ搭載警備ロボットです。



### ■警備ロボット

「Perseusbot（ペルセウスボット）」外観  
【サイズ】

H:1675 mm/W:610 mm/L:905 mm/重さ:172kg

### 【背景】

2020年に向けて訪日観光客の増加に伴い、乗降客の急増が予測される首都圏の駅など公共交通機関においては、安全性向上や駅係員の警備・監視業務負荷軽減が課題となっています。その解決策の一つとして、警備ロボットの導入が注目されています。

### 【本実証事業の概要】

今回の共同研究開発事業では、都産技研が開発中の自律移動型案内ロボット「Libra（リブラ）」と、屋外用大型ロボットベース「Taurus（トールス）」を組み合わせ、自律移動型の AI 監視カメラ搭載警備ロボット「Perseusbot」を新たに開発しました。実証実験では、駅構内でのロボットによる巡回警備をとおして、踏破力の確認や不審者/不審物検知の精度などを検証します。実証実験の概要は以下のとおりです。

① 実施期間 <sup>(注2)</sup>

2018年11月26日(月)～11月30日(金) 10:00～16:00

\* 実験準備期間として以下の期間もロボットが現地で稼働します。

2018年11月7日(水)～9日(金)、11月19日(月)～22日(木)

② 実施場所

西武鉄道 西武新宿駅 構内コンコース (改札外)

③ 実証実験の確認内容

- ・ 不審者/不審物の検知精度の確認
- ・ 駅環境における自律移動の安定性確認
- ・ 駅係員/警備員の負荷軽減度合いの確認

**【今後の展開】**

本実証実験は、ロボット導入による駅構内の安全性向上や駅係員の業務負荷軽減度合いを確認し、AI監視カメラ搭載警備ロボットの実現性を検証するものです。

実証実験で得られた検証結果をもとに、2020年を目標に駅や空港など公共交通機関施設における安全性向上、業務負荷軽減を実現するAI監視カメラ搭載警備ロボットの普及を目指します。

**■ 「Perseusbot (ペルセウスロボット)」命名の由来**

都産技研のロボット産業活性化事業で開発された試作ロボットの名称は、星座にゆかりを持っています。「Perseusbot」の由来となったペルセウス座は、ギリシャ神話に登場するペルセウスにちなむ星座です。ペルセウスはギリシャ神話上で怪物を退治し英雄とされていることから、今回のロボットが警備の分野で英雄となれるよう命名いたしました。

※注1：平成29年度ロボット産業活性化事業「公募型共同研究開発事業」

都産技研による公募型事業で、警備ロボット・運搬ロボットの2分野を対象としています。

「ロボットの導入・製造・開発などの技術を有する企業」と「ロボット活用サービスの利用者(ユーザー)」が協働して、ロボットを活用した事業の創出を実現する(事業化)取り組みを支援するものです。

※注2：天候、運行状況などによってはロボットの実証実験を実施しない場合があります。

※記載の会社名および商品名は、各社の商標または登録商標です。

※ニュースリリースに記載されている内容は、報道発表時のものです。最新の情報と内容が異なる場合がございますので、あらかじめご了承ください。

以 上