

ヒルズを舞台に「未来の都市のあり方」を提案

日本初・AI 自動走行宅配ロボットの実証実験を六本木ヒルズで実施
物流のラストワンマイル課題を AI で解決

森ビル株式会社は、株式会社 ZMP と共同で、日本初の自動走行する宅配ロボット「CarriRo Delivery (キャリロデリバリー)」(以下、本ロボット)の実証実験を六本木ヒルズを舞台に開始します。

当社は、「未来の都市のあり方」について、最先端の研究機関や大学、企業と連携し、様々な共同研究や実証実験に取り組んでいます。今回は、その一環として、都市における AI(人工知能)を搭載した自動走行宅配ロボットの活用に関して、技術面やサービス面の検証を行い、社会的にも高い関心を集める物流のラストワンマイル問題の解決を目指します。

物流のラストワンマイル問題解決への挑戦

現在、物流に関しては、荷物量の増加や人材不足が大きな課題となっており、特に、集配施設から届け先までの最後の「ラストワンマイル」における業務の効率化が求められています。

六本木ヒルズでは、2003年の開業時から集荷や配送を集約する共同物流センターを設置することで、集配の効率化を図っておりますが、今後のさらなる効率化や利便性向上のために、新たな配達サービスの導入を検討しています。



六本木ヒルズならではの、ワンストップの実証実験を実現

AI 自動走行宅配ロボットの活用に関して行う本実験は、住む、働く、遊ぶ、学ぶ、憩う…等、様々な都市機能が高度に複合したコンパクトシティである「六本木ヒルズ」を舞台とすることで、垂直移動から平面移動まで、多様な物流形態を想定し、実際の街における技術面やサービス面の検証を行うものです。

第一段階として、本ロボットを使用し、六本木ヒルズ内の物流センターから森タワー内オフィスに、エレベータを使用して書類等の荷物を配達する実験を実施。今後は、物流センターからテレビ朝日の社屋等の六本木ヒルズ内各施設に荷物を運搬する実験もスタートする予定です。

将来的には、オフィスワーカーへのコーヒーデリバリーや、居住者への荷物の配達等、六本木ヒルズのサービス利便性のさらなる向上のための AI 自動走行宅配ロボット導入も検討してまいります。

森ビルは、MIT(マサチューセッツ工科大学)メディアラボ等、最先端の研究機関や大学、企業と連携し、様々な共同研究や実証実験に取り組んでおります。あらゆる活動の舞台である都市は最先端技術における絶好の実験場であり、当社は今後も、六本木ヒルズをはじめとした“ヒルズ”を舞台に実験や発信を重ねながら、都市とライフスタイルの未来を描き続け、イノベーションを生み出す都市づくりを実践することで、国際都市・東京の磁力向上に貢献してまいります。

◇本リリースに関するお問合せ先◇

森ビル株式会社 タウンマネジメント事業部
担当: 山崎、渡邊、山村
TEL: 03-6406-6350 FAX: 03-6406-6483

株式会社ブラップジャパン
担当: 中野、天下谷(あまがい)、須藤
TEL: 03-4580-9101 FAX: 03-4580-9151
MAIL: pr.roppongi-hills@ml.prap.co.jp



実験概要

期間： 2017年10月8日(日)～2018年3月31日(土)

場所： 六本木ヒルズ

主催： 株式会社 ZMP 協力： 森ビル株式会社

内容： 六本木ヒルズにおける、自動走行の宅配ロボット「CarriRo Delivery」の実証実験。

・六本木ヒルズ共同物流センターや店舗等から、六本木ヒルズ森タワー内のオフィス等に、エレベータを使用して書類や商品など、荷物を配達する実験。

「CarriRo Delivery(キャリロデリバリー)」とは

CarriRo Delivery は、AI(人工知能)を搭載、荷台部に宅配ボックスを搭載し、屋外を自動走行可能とした宅配ロボットです。周囲の環境を認識しながら歩道を走行し、荷物を目的地へ届けることを目指し、実証実験が計画されています。

株式会社 ZMP とは

「Robot of Everything 人が運転するあらゆる機械を自動化し、安全で、楽しく便利なライフスタイルを創造する」というミッションのもと、①ADAS(先進運転支援)、自動運転技術開発用プラットフォーム RoboCar[®]シリーズ及びセンサ・システムの開発・販売、②移動体メーカ(自動車、商用車、建設機械、農業機械、物流搬送機器、屋外作業機械等)向け自動運転等の開発支援、実験代行 RoboTest[®]、③物流支援ロボット CarriRo[®]の開発・販売を行っています。

株式会社 ZMP

<http://www.zmp.co.jp/>

本社： 東京都文京区

代表取締役社長： 谷口 恒