

報道関係各位 プレスリリース

> 2025年10月28日 株式会社 Liberaware

Liberaware Korea と韓国の非 GPS 位置測定技術企業 HOP が 業務提携に関する覚書を締結

~ 非 GPS 環境下でのリアルタイム測位技術に関する協業 ~

株式会社 Liberaware Korea (大韓民国、ソウル市、代表取締役: Taehong Kim、以下「当社」) は、韓国・京畿道を拠点とするテクノロジー企業、HOP Co.,Ltd. (代表: Enoch Oh、以下「HOP」) と、製品開発および事業拡大を目的とした業務提携に関する覚書 (MOU) を締結いたしました。



■背景と目的

当社は、屋内狭小空間における点検・計測に特化した小型ドローン「IBIS2」の開発・製造・販売を通じて、インフラ維持管理および安全性の向上に貢献してまいりました。

一方、HOPは、電波通信に基づく位置制御技術を活用し、災害現場、地下トンネルなど、人が立ち入り困難な環境においてロボットやドローンが代替作業を行える技術を開発しております。これにより、不必要な人的被害を減らし、効率的な無人作業を実現するとともに、より安全な未来の構築に取り組んでいます。

両社はそれぞれの強みを活かした協業を通じて、次世代先端産業用ドローンおよび点検自動化の研究開発と 商用化を目的とし、推進してまいります。

■協業内容

本業務提携に基づき、両社は以下の協力分野を含む幅広い事業連携の可能性を探ります。

- 車国および日本市場における共同マーケティング活動
- 製品関連情報の共有



- 協調的なプロモーション活動
- 製品・サービスの共同研究開発

■今後の展望

今後、両社は相互信頼を基盤に、両国市場における事業機会の創出や製品価値向上を目指した取り組みを進めます。また、当社が有する狭小空間飛行・3Dデータ処理技術と、HOPの非GPS位置測定技術を融合させることで、産業界における新たな価値創造を実現してまいります。

▼HOP について

HOP は、人工衛星との通信が困難な屋内や地下などの非 GPS 環境においても、市販のドローンやロボットが自律移動できるように支援する位置制御システムを開発した韓国のスタートアップです。

現在は、ドローン、四足歩行ロボット、車両型ロボットなどへの適用を進めるとともに、ロボット間での位置情報共有を通じて、異種ロボット間の自律移動技術の開発にも取り組んでいます。

代表取締役のオ・エノク氏は、10年以上のロボット制御開発経験を基に HOP を設立いたしました。災害現場での安全確保に向け、屋内・地下専用の位置制御技術の必要性を感じ、現在はロボット開発の専門家とチームを組み、次世代ドローンおよびロボット技術の開発に注力しております。

会 社 名: HOP Co.,Ltd.

代 表 者: Enoch Oh (オ・エノク)

所 在 地:大韓民国 京畿道 城南市

設 立:2024年

事業内容: ライターサイズのセンサーを通じて、図面なしでも位置をリアルタイムで把握・共有できる ソリューションを提供中。低電力・低コストでの運用が可能で、ロボットやドローン、車両にも搭載でき、デ ジタルツイン、安全点検、スマート建設、スマート物流、防衛産業など多様な分野に応用されている。

U R L: https://www.hopcorporation.com

▼株式会社 Liberaware について

株式会社 Liberaware は、「誰もが安全な社会を作る」をミッションに掲げ、世界でも珍しい「狭くて、暗くて、危険な」かつ「屋内空間」の点検・計測に特化した世界最小級のドローン開発と、当該ドローンで収集した画像データを解析し顧客に提供するインフラ点検・維持管理ソリューションを展開しています。ビジョンでもある「見えないリスクを可視化する」ことに邁進し、安全で平和な社会を実現します。

会 社 名:株式会社 Liberaware (リベラウェア)

代 表 取 締 役: 閔弘圭 (ミン・ホンキュ)

所 在 地:千葉県千葉市中央区中央 3-3-1

設 立:2016年8月22日

事業内容:

・ド ロ ー ン 事 業:ドローン等を用いた調査・点検・測量サービス、自社開発のドローン等の販売・ レンタルサービス

・デジタルツイン事業:ドローン等により取得したデータの画像処理、データ解析サービス、及び当社画像 処理技術のライセンス提供

・ソリューション開発事業:ハードウェアからソフトウェアまで幅広いソリューションを提供する受託開発事業

U R L: https://liberaware.co.jp/



Xアカウント: <u>https://x.com/liberaware</u>