

2018年11月22日

セコム株式会社

セコムが東京都の警備ロボット実証実験に参画 ～都営地下鉄施設内において「セコムロボットX2」が稼働～

セコム株式会社（本社：東京都渋谷区、社長：中山泰男）は、セコムが開発した「セコムロボットX2」を活用した警備ロボット実証実験を都営地下鉄施設内で行います。

東京都は、今後活用が期待される先端技術を用いたロボットの社会実装及び2020年のICTショーケース化の実現へ向け、改良・改善を目指している「警備・警戒・見守りに資する技術・サービス」としてロボットの実証実験を行うとし、セコムが実証実験協力企業に選定されました。

セコムは、2005年10月に、警備員の代わりに敷地内を自動で巡回し、異常個所の発見や不審者への威嚇を行う屋外巡回監視ロボット「セコムロボットX」を販売開始しました。

その機能をさらに進化させ、屋内外において自律で走行を行い、搭載したアームによる点検を可能としたのが「セコムロボットX2」です。今回の実証実験において「セコムロボットX2」は、巡回監視ルートを正確に自律で走行します。搭載されたアームには距離画像センサーと熱画像センサー、金属探知機が内蔵されており、不審な放置物やゴミ箱内を点検します。また、巡回後は定められた立哨ポイントで停止し、周囲の監視を行います。

不特定多数の人が集まるパブリックスペースにおける警備需要は増加する傾向にあることに加えて、労働人口の減少に伴い、業務自体の効率化、高度化も求められています。

最先端技術を駆使した「セコムロボットX2」では、こうした高まるセキュリティニーズに応えるとともに、警備員に代わって業務を行うことで、労働人口の減少という社会課題の解決にも寄与します。

今後もセコムは、これまでに培ってきたロボット技術の知見とノウハウを活用し、「安全・安心・快適・便利」が提供できる革新的なサービスを開発していきます。

■ 実証実験概要

● 期間（予定）

第1回：2019年1月中旬

第2回：2019年2月中旬

● 場所（予定）

都営新宿線 馬喰横山駅 コンコース

● 内容（予定）

① 巡回走行試験

- ・ 画像監視／記録機能試験
- ・ 自律走行試験
- ・ 監視卓からの開始操作、またはスケジュールによる巡回走行試験
- ・ 走行ルート上にある、ゴミ箱点検機能（距離画像センサー／熱画像センサー）試験

② 立哨試験 実験内容

- ・ 立哨時の画像監視／記録機能試験
- ・ 防災センター等内のオペレータとの音声通話試験
- ・ 多言語による定型音声出力機能試験



「セコムロボットX2」

■ 「セコムロボットX2」の特長

<実証実験で稼働させる主な機能>



<「セコムロボットX2」スペック>



サイズ	(W)840mm × (D)1120mm × (H)1225mm
重さ	約230kg
移動速度	最大時速10km (実験では時速4kmに制限)
走行可能距離	約12km (3時間)
アーム	全長1200mm (最大)、先端にTOFカメラ、熱画像カメラ、金属探知機を搭載
各種センシング	レーザーセンサー、ステレオカメラ、全方位カメラ、TOFカメラ、熱画像カメラ、超音波センサー、バンパーセンサー、PSDセンサー、炎検知センサー、内部温度、バッテリー温度
威嚇機能	威嚇音声 / 威嚇ランプ
遠隔通話	マイク、スピーカー (管制員との音声通話)