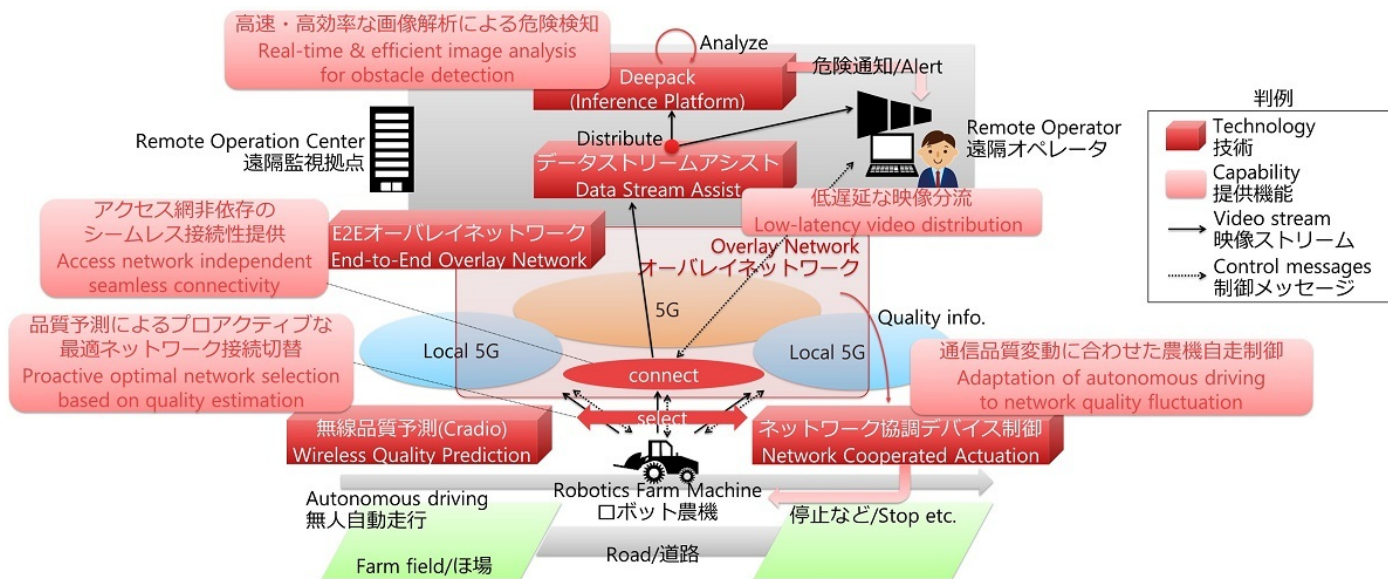




# 移動固定融合サービスがもたらす世界

### 概要

遠隔監視・制御によるロボット農機の安全かつ効率的な無人自動走行を、IOWNの要素技術として、無線品質予測、オーバレイネットワーク、映像転送、画像解析、ネットワーク協調デバイス制御の各技術を統合し、通信、危険検知、緊急制御の仕組みを多重化することでサポートします。



### 特徴

- 無線品質予測とオーバレイネットワーク制御の連動で遠隔監視制御の最適な通信を確保
- 高速・効率的な映像転送・解析で遠隔監視者に障害物の検知を通知

### 利用シーン

- 複数の無線ネットワークを利用し圃場間を跨いで広域に自動走行を展開
- 画像解析により複数台の自走農機群から監視者が注視すべき農機をピックアップ

### 今後の展開

- 実際の農作業への適用に向けた技術の実用性のさらなる向上、乗用車やUAVなど他業種・他領域における自動走行への適用拡大などを進めます。

### コラボレーションパートナー

- 国立大学法人北海道大学、岩見沢市、株式会社スマートリンク北海道、株式会社クボタ、株式会社日立ソリューションズとNTTグループの共同検討を行っています。

### 出展社

日本電信電話株式会社、東日本電信電話株式会社、株式会社NTTドコモ

問い合わせ先：  
rdforum-nw-ml@hco.ntt.co.jp