

Kudan、ヨーロッパ大手鉄道事業者の安全対策用 自律飛行ドローンプロジェクトにVisual SLAM技術を提供

Kudanはこれまで、工場、倉庫、オフィス、インフラ施設などを対象とした地上での自律走行ロボットやデジタルツイン技術の活用プロジェクトを中心に事業を展開してきました。しかし、前期以降、ドローン製品の商用化が進展し、さらに、[鉄道](#)や[船舶](#)関連の案件が増加するなど、当社の技術向上と実装経験の蓄積により、従来とは異なる複雑な環境での技術適用が着実に広がっています。

このような状況の中、Kudanはヨーロッパの大手鉄道事業者による不法侵入者検知とセキュリティ向上を目的とした自律飛行ドローンの実証実験において、当社のVisual SLAM技術が採用されたことをお知らせいたします。本プロジェクトでは、従来技術では対応が難しかったGPS/GNSSが利用できない環境でも、高精度な位置測位を可能にし、鉄道インフラの安全性向上と運用コストの改善に貢献しています。

鉄道インフラでは、事故や不法侵入が安全性や運用コストの観点から長年の課題となってきました。この課題を解決するため、本プロジェクトでは自律飛行ドローンを活用して線路のパトロールや緊急時対応を行い、セキュリティ向上と運用効率の最適化を目指しています。特に、GPS/GNSS信号が不安定または利用できない環境で、KudanのVisual SLAM技術を活用することで、ドローンの安定的運用が可能となっています。

本プロジェクトでKudanの技術が採用された主な理由は以下の通りです：

- 高精度測位: GPS/GNSSが不安定または利用できないエリアでも、正確で堅牢な位置情報の取得が可能。
- 運用効率とコスト削減: 安定した位置測位により、ドローン運用の安定性、信頼性向上とオペレーションコストの削減を実現。
- スケーラビリティ: 複数のドローンが正確な地図情報や位置情報を共有しながら運用可能となり、大規模展開に対応可能。

プロジェクトの初期フェーズでは、Kudanの技術を活用した評価実験を実施し、良好なパフォーマンスが確認されました。現在は、より複雑な環境における実証実験を進めており、商用化を見据えた取り組みを継続中です。

Kudanは、今後も多様な適用領域において自律走行やデジタルツイン関連の技術・ソリューション提供をグローバル規模で拡大し、これらの社会実装を推進してまいります。

【Kudan株式会社について】

Kudanは、人工知覚(AP)のアルゴリズムを専門とする深層技術の研究開発企業です。人工知覚(AP)は、人工知能(AI)と相互補完する技術として、機械を自律的に機能する方向に進化させるものです。現在、Kudanはロボティクス・デジタルツイン・自動運転などを中心に幅広い次世代ソリューションに対して技術ライセンスを提供しています。

詳細な情報は、Kudanのウェブサイト(<https://www.kudan.io/jp/>)をご参照ください。

■会社概要

会 社 名: Kudan株式会社

証券コード: 4425(東証グロース)

代 表 者: 代表取締役CEO 項 大雨

■お問い合わせ先は[こちら](#)

