

令和5年度 愛知県ロボット実証実験(愛・地球博記念公園)応募要領

1 目的

ロボットは、自動車をはじめとする製造業の加工や生産を支え、その発展に大きく貢献していますが、今後はこうした分野に加え、医療・介護や農業等、幅広い分野での活用が期待されています。

ロボットが製品化・市場化されるためには、そのロボットの導入が想定される実環境での実験等が重要で、そこで得られた課題を基に改良を進め、利用者のニーズを見極めることが求められます。

そこで、愛知県では、無人飛行ロボット、移動支援ロボット、サービスロボット等の実証実験を希望する県内・外の企業、大学、研究機関等に対し、愛・地球博記念公園を実証実験の場として提供するとともに、実証実験の実施前において、実験内容や安全方策等に係る有識者からの助言を行うことにより、ロボットの製品化・市場化を支援します。

2 募集対象

サービスロボット、移動支援ロボット、無人飛行ロボット等の実証実験を希望する県内・外の企業、大学、研究機関等

3 実施場所・施設 (別紙「実証実験実施場所・対象施設」を参照)

愛・地球博記念公園内(①地球市民交流センター、②大芝生広場、③野球場、④その他)

④その他の場所での実施を希望する場合は、別途、相談してください。

なお、有料施設については、実験実施者による費用負担が必要です。

実験内容によっては施設内での実験ができない場合があります。

所在地:愛知県長久手市茨ヶ廻間乙 1533-1

4 実証実験実施日・期間

令和5年7月 26 日(水)から令和6年3月 31 日(日)まで

※実験内容によっては、愛・地球博記念公園の開園日や来場者の多い日を避けて実施していただく可能性があります。

5 申請書類

実証実験申請書(様式1)、リスクアセスメントシート 7部(正1部 副6部)

上記電子データ 一式

※ロボットの概要、実証実験の目的・内容、安全対策など、分かりやすく記入してください。なお、紙面が不足する場合は、別紙にて提出してください。

※メール又は郵送により、裏面の応募先まで提出してください。

6 応募期間

・令和5年 6 月5日(月)から令和6年1月 31 日(水)午後5時まで

・実証実験を希望する日・時期の二か月前までに申請書を提出してください。

7 審査方法

実証実験の実施許可については、施設管理者、有識者による審査会を開催し、応募者から実証実験の実施内容や安全方策についてヒアリングを行った上で、決定します。なお、許可条件として、実施時期、場所、内容、安全方策について修正していただくことがあります。

8 実証実験までの流れ

(1) 実証実験申請書の提出

実証実験を希望する日・時期の二か月前までを目途に実証実験申請書(様式1)、リスクアセスメントシートを提出してください。

(2) 審査会の開催(ヒアリング)

実証実験申請書を基に、実施内容、安全方策等について、応募者からヒアリングを行います。

(3) 審査結果の通知

審査会において、実証実験の可否について決定し、結果通知書(様式2、3)を送付します。

(4) 実証実験の実施

審査会にて実証実験が許可された応募者においては、公園管理者と実施について詳細を打ち合わせた後、実施許可通知に基づき実施していただきます。なお、希望により、報道機関にPRを行います。

(5) 実証実験結果報告書の提出

実験により得られた成果や実証実験中に生じた課題等について、実証実験結果報告書(様式4)により報告していただきます。

9 注意事項

- ・実証実験に係る費用は実施者負担とします。
- ・実証実験の実施に際しては、安全に十分に配慮して実施してください。万一、事故が発生した場合、その責任は実験実施者が負うものとします。
- ・実証実験に当たっては、損害保険(対人・対物)に加入して実施してください。
- ・審査会の結果を踏まえ、実証実験申請書の内容(実証実験の実施日、場所、実施内容等)を修正していただくことがありますので、御承知おきください。
- ・実施許可の内容であっても、当日の状況に応じて、必要な場合には公園管理スタッフから指示をさせていただきます。
- ・実験内容によっては開園時間を避けて実施していただくことがあります。
- ・愛・地球博記念公園内において、整備事業やイベント等の開催がある場合には利用を制限させていただきます可能性があります。

10 問合せ・申込み先

〒460-8501 名古屋市中区三の丸三丁目1-2

愛知県経済産業局産業部産業振興課 次世代産業室 ロボット産業グループ

担当者: 山口、小鹿

電話: 052-954-6352 FAX: 052-954-6943

メールアドレス: jisedai@pref.aichi.lg.jp