

2 近未来モビリティ



新しい輸送システムで人とモノの移動を変革

社会課題にこたえるKawasakiのソリューション

社会課題

- 物流量の増加に伴う人手不足、輸送・作業を担う人材確保の難化
- 自然災害の激甚化や山間部・高所作業など、人が立ち入りにくい場所における移動・輸送・作業の負担増加
- ライフスタイルの変化や移動ニーズの多様化に伴う、既存の移動・輸送手段の制約

Answer

ロボティクス、AI、リモート技術を融合した新しい輸送・移動手段を創出し、人とモノの移動をより安全でスマートに進化させます。平時から災害時まで、現場の課題に応じた移動・輸送・作業支援ソリューションを提供し、途切れにくく持続可能な社会インフラの実現に貢献します。

社会インフラを支える、新たな空のモビリティ

無人ヘリコプタ「K-RACER」は、労働力不足、災害対応力の強化、社会インフラの維持・保全といった社会課題に対し、空から新たな輸送・作業支援ソリューションを提供するモビリティです。川崎重工が培ってきたヘリコプタ技術と、モーターサイクルで磨いてきた小型ハイパワーエンジン技術を融合し、従来のドローンでは難しかった重量物の輸送、長距離・長時間飛行、強風下での安定飛行を実現しています。

2025年12月には、関西電力送配電株式会社の甲賀訓練場（滋賀県甲賀市）で、送電鉄塔への物資輸送を想定した実証試験を実施しました。荷揚げから送電鉄塔近傍での荷降ろしまでの一連の飛行に成功し、山間部や災害時など、人が立ち入りにくい場所への物資輸送における有用性を確認しました。

また同月には、デンマークのBladeRobots A/S（以下、「BladeRobots」）と、風力発電ブレードの前縁補修分野における戦略的パートナーシップを締結しました。K-RACERとBladeRobotsが開発する補修ロボットを連携させることで、高所作業を伴う風力発電設備の保守・補修を、より安全かつ効率的に行う新たなソリューションの開発を進めています。締結に先立ち、デンマーク国内の風力発電所で実証試験を行い、技術的な成立性も確認しています。

今後も、災害時の物資輸送などすでに取り組んでいる用途に加え、民需にとどまらない多様なケースへの展開を通じて、日本の安全保障や社会インフラの強化に貢献していきます。



無人ヘリコプタ「K-RACER」

新たな冒険体験を創る、多脚型ロボットビーグル

「CORLEO（コルレオ）」は、川崎重工が培ってきたロボット技術とモビリティ開発の知見を融合した、四脚歩行型の次世代モビリティです。人が乗って移動することを想定し、従来の二輪車や四輪車では走行が難しい自然環境でも、安全・安心に移動できる新たな乗車体験価値の創出を目指しています。

2025年大阪・関西万博での展示により大きな反響を呼んだことを受け、同年12月の国際ロボット展で、製品化に向けた開発に着手することを発表しました。また、2026年8月には、ドイツで開催された世界最大級のゲームイベント「gamescom 2026」で欧州での初展示を行いました。現在は、Robotic Multi-legged Vehicle (RMV) という新たなカテゴリーの創出に挑戦し、これまでにない乗車体験価値の実現に向けた機体開発を進めています。

さらに、開発基盤となるライディングシミュレーターの

ゲーム・eスポーツ市場への展開も視野に入れながら、事業開発を推進しています。2030年にサウジアラビア・リヤドで開催される万博での導入をマイルストーンに、誰もが安全・安心に冒険を楽しめる「SAFE ADVENTURE」事業構想を展開していきます。



世界最大級のゲームイベント「gamescom 2026」で欧州初展示した「CORLEO」

屋内配送ロボット「FORRO（フォーロ）」

病院内の検体や薬剤、物品などの搬送を担う屋内配送ロボット「FORRO（フォーロ）」は、24時間体制での運用を通じて、医療従事者がより専門性の高い業務に注力できる環境づくりを支えています。

現在、国内の13病院で27台が稼働しており、累計配送回数は10万回に達しています。

また、遠隔操作技術や屋内外位置情報サービス「mapxus Driven by Kawasaki™」との連携により、ロボットの位置把握や運用管理を高度化し、より柔軟で使いやすい自動配送サービスの実現に取り組んでいます。



エレベーターでの人との相乗りや途中下車にも対応

さらに、「FORRO」は、「三田ガーデンヒルズ（分譲マンション）」において、大成建設株式会社が提供するロボット統合管制プラットフォーム「RoboHUB（ロボハブ）」の下、2025年7月より本格稼働したロボットポーターサービス「FORRO PORTER（フォーロ・ポーター）」に活用されています。

「FORRO」は複雑な空間の中でも、目的地までの最適なルートを自動で走行することができ、「RoboHUB」を介してエレベーターやオートドアと連動を図ることで、複数のセキュリティエリアを経由してスムーズに移動することが可能です。大規模な住空間において、自由にロボットと人が行き交う環境の構築を実現しています。



三田ガーデンヒルズ内を走行する「FORRO（フォーロ）」