

## ビジネスアイデアの概要


- ペイン** 非GNSS現場でICT建機のマシンコントロール（MC）が不可。既存の代替技術（トータルステーション）は高額・高度・遮蔽の弱さで普及せず
- シーズ** 「LiDAR向け長距離&通信可能な基準マーカ」と「LiDAR SLAM」を高度に融合した、GNSSに代わる高精度な自己位置推定技術
- 商品** 「非GNSS適合×安価×耐遮蔽」建機の後付けMC化キット一式（LiDAR、光マーカ、補助センサ、SLAMソフトなどを含む）



## 事業者情報



佐古大空

慶應義塾大学大学院   
 理工学研究科 修士課程 2年  
 専門分野：  
 LiDAR, SLAM, 自律移動ロボット

お気軽にご連絡ください！

## ビジネスアイデアを事業化するための課題

### ①量産化に向けたハードウェア設計

建設現場（振動・粉塵・雨天）に耐える防水防塵耐振動設計。既存建機へ容易に取り付け可能なAPI設計とパッケージ化。

### ②実証実験（PoC）の実施

GNSSが利用できない建設現場（トンネル・地下など）を持つゼネコン等とPoCを実施。

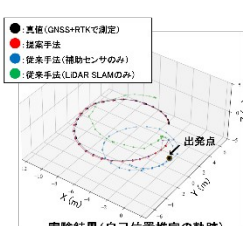
### ③ビジネス人材（COO候補）の採用

知財戦略&建設業界との事業提携を推進できるCOO候補を募集。2026年の起業に向けて事業計画をさらに具体化。

## 事業化の見通し

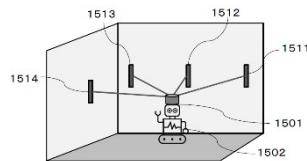
### LiDARを知り尽くした慶應大発ディープテックスタートアップを起業！

#### プロトタイプ実証済



cm単位の位置推定精度

#### 特許出願済

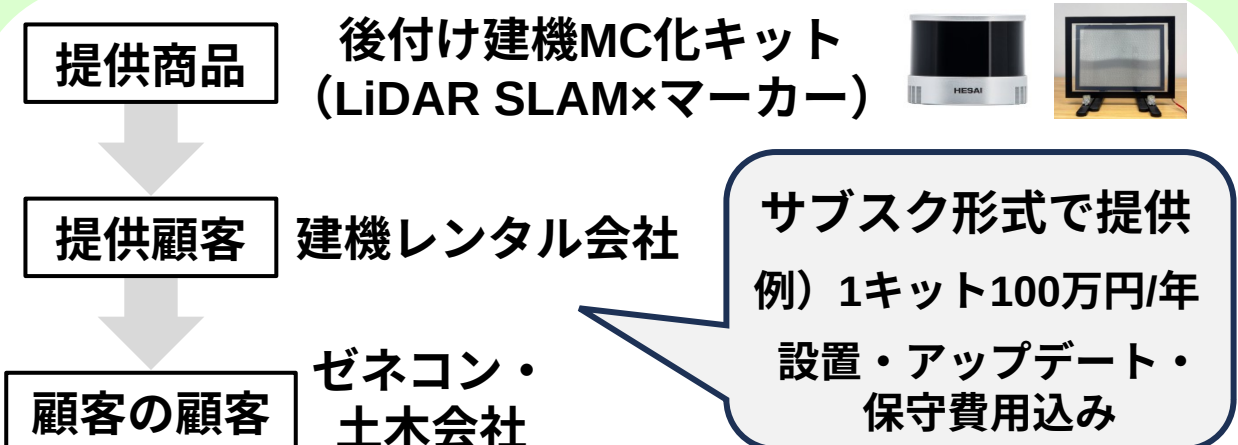


LiDAR向けマーカ&位置推定プログラム

#### 3段階の事業ロードマップ

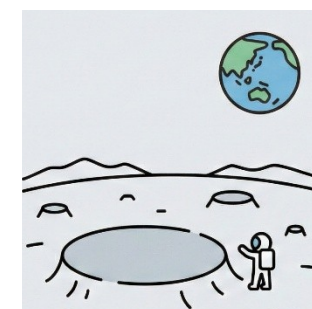
フェーズ1：非GNSS環境へのニッチトップ戦略で後付けキットを市場投入（2025～2026）  
 フェーズ2：新車建機での普及（2027～2029）  
 フェーズ3：自律移動ロボット市場や月面のインフラ建設市場への参入（2030～）

## ビジネスアイデア概要図等

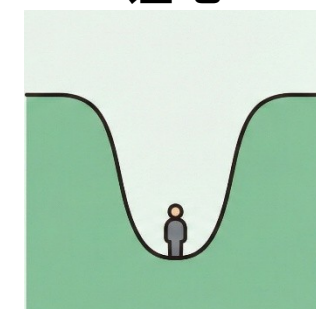


GNSSが利用できない建設現場で建機MCを運用

宇宙・月面



窪地



トンネル内

