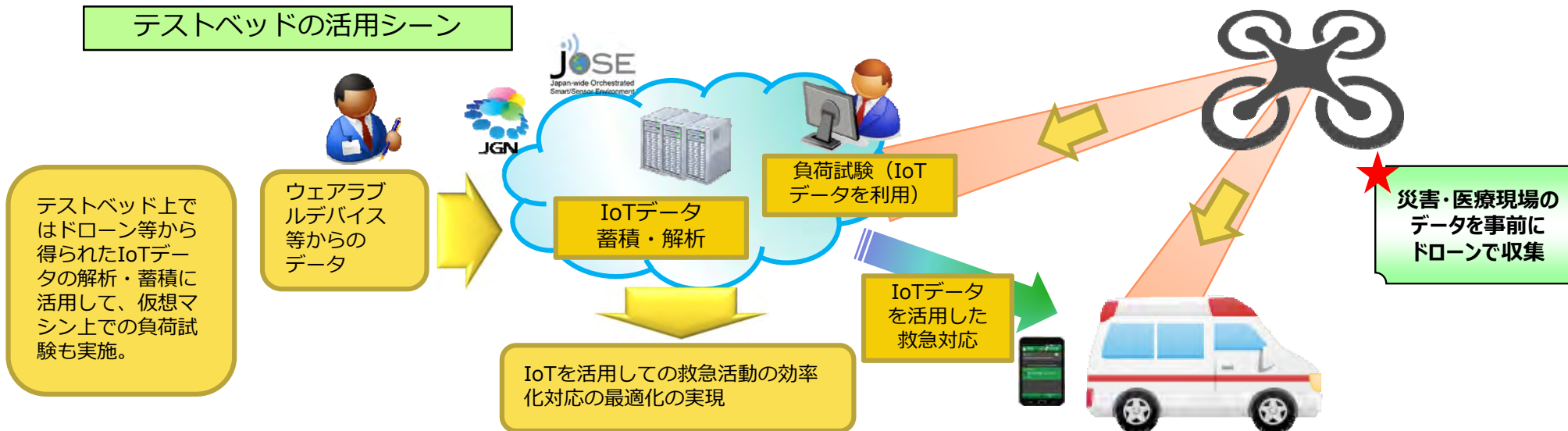


研究機関名：一般社団法人救急医療・災害対応無人機等自動支援システム推進協議会（略称：EDAC）
（総務省：IoTサービス創出支援事業）

研究の概要：福岡県福岡市をフィールドとして実験を行う。**救命の連鎖の補完**や情報の迅速な分析と共有による**救急・救助活動の効率化**、救急救命・災害対応における**消防力の最適化**を実現し、市民サービスの向上や行政運営の効率化に資するべく、九大COIが福岡市で推進する都市OSや、オープンデータ、G空間情報等の社会基盤を前提として、各種ウェアラブルデバイスやスマートフォンアプリ、119通報等による受動的情報収集と、各種無人機による能動的情報収集やフィードバックを**半自律的に統合するシステム**（ヘカトンケイルシステム）のリファレンスモデルを構築し、特区制度を活用した実証実験を通じてその普及に当たって克服すべき課題や要件を整理することを目的とする。

テストベッドの活用シーン



消防指令センターから音声だけで救助隊が指示を受ける従来手法では、**平均36分**かかっていたが、本実証実験ではドローンで正確な位置を知ってから指示された場合は**平均15分**。さらに、救助隊がめがねのように装着する**小型ディスプレイ機器**を身に着け、ドローンで撮った画像を見ながら指示された時には、**平均12分まで短縮**に成功した。