

川崎重工業株式会社

NO.2025092

2025 年 12 月 3 日

**新感覚オフロードパーソナルモビリティ「CORLEO」の開発に着手
～サウジアラビア・リヤド万博での会場内モビリティ採用を目指す～**



サウジアラビアを走る CORLEO（イメージ）

川崎重工は、2025 年日本国際博覧会（大阪・関西万博）で展示した、新感覚オフロードパーソナルモビリティ「CORLEO（コルレオ）」の製品化に向けた開発に着手しました。社長直轄のプロジェクトとして開発専任組織（SAFE ADVENTURE 事業開発チーム）を立ち上げ、2030 年開催予定の「サウジアラビア・リヤド万博」の会場内モビリティとして採用されることを目指すとともに、2035 年の製品化に向けた開発に取り組みます。

「CORLEO」の製品化を実現するにあたり、4 脚型モビリティの乗車体験ができるライディングシミュレータの開発も行います。このライディングシミュレータは、2027 年中の完成を目標としており、「CORLEO」の開発過程で得られた 3D モデル、モーションデータを含めたシステム全体をゲーム・e スポーツ業界に展開することも視野に入れています。

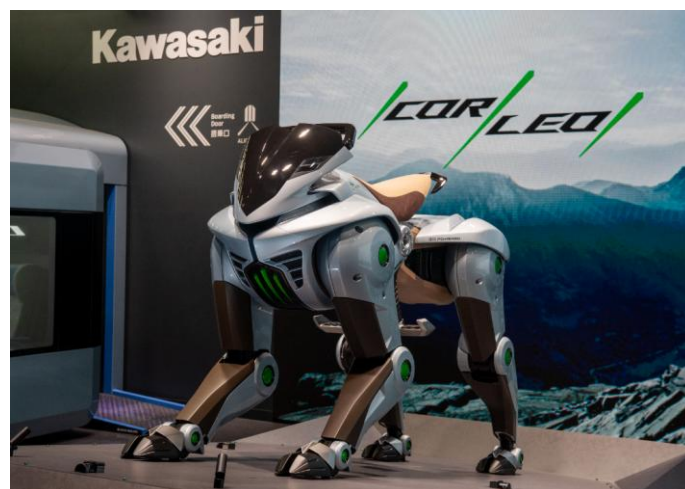
また、「CORLEO」の開発を中核プロジェクトとしながら、誰もが安全に安心して山岳地を楽しめ、山岳事故ゼロを目指す「SAFE ADVENTURE」のコンセプトに基づき、天候や気温、路面状況、野生動物の出現を検知し、スマートフォンなどのデバイスを介して安全なルートを案内するナビゲーションシステムも開発します。



SAFE ADVENTURE CONCEPT

この「SAFE ADVENTURE」のコンセプトは、川崎重工グループが掲げる「グループビジョン 2030」の3つの注カフィールドである「安全・安心リモート社会」、「近未来モビリティ」、「エネルギー・環境ソリューション」すべてに合致した取り組みです。本事業を通じて、自然との調和を図りながら、誰もが安全・安心して山岳地帯を楽しめる社会の実現に貢献していきます。

【新感覚オフロードパーソナルモビリティ「CORLEO」】



2025 年日本国際博覧会（大阪・関西万博）で披露した「CORLEO」

ロボット事業とモーターサイクル事業を持つ川崎重工グループだからこそ実現できる 4 脚型オフロードパーソナルモビリティです。2025 年日本国際博覧会（大阪・関西万博）の未来社会ショーケース事業「フューチャーライフ万博・未来の都市」でコンセプトモデルを初披露し、SNS で累計約 12 億リーチを達成しました。

(主な特長)

- ・ロボティクスがもたらす4脚の悪路走行性能に加え、モーターサイクルで培った操縦性と安定性を併せ持つ。
- ・モーターサイクルで培ったスイングアーム機構を応用し、後脚部が独立して上下動することで衝撃を吸収。ライダーは進行方向の地形を確認しやすい姿勢を保つことが可能。
- ・乗馬のように重心移動で操縦。サポート機能により、誰でも簡単に山岳や水場などの難地形を安全に走行可能。
- ・「水素」を燃料に、「水素エンジン」で発電する構造。

<関連プレスリリース>

- ・大阪・関西万博で未来の新感覚オフロードパーソナルモビリティ「CORLEO」を披露（2025年4月3日）
https://www.khi.co.jp/news/detail/20250403_1.html

<関連リンク>

- ・川崎重工「グループビジョン 2030」
<https://www.khi.co.jp/groupvision2030/about.html>
- ・川崎重工技報 大阪・関西万博特集号（2025年11月）：CORLEO まだ見ぬ大地を求めて ライダーとインタラクティブに駆ける新感覚4脚型オフロードモビリティ
<https://www.khi.co.jp/rd/magazine/pdf/187/n18705.pdf>
- ・「CORLEO」Instagram 公式アカウント：
https://www.instagram.com/kawasaki_corleo_official/

以 上