

現場実証概要(令和7年現場実証結果)

技術名	インターネット接続可能場所から操作、監視可能な超遠隔草刈・監視ロボット			
技術概要	<p>本技術は、インターネット遠隔技術を利用し、河川における不法投棄やホームレス住居の確認、護岸や水際部などの危険箇所の巡視、さらに除草作業を現場に赴かずに実施することで、従来の現地作業による直接対応と比較して、安全性・省人化・作業効率を向上させることができる技術である。</p>	<p>システム概要</p>  <p>草刈機を遠隔操作 Lider Camera データを取得し転送</p>		
実証結果	<p>背丈約1m程度の雑草が繁茂した傾斜面において、除草作業を実施しながら地形データを取得した結果、安定した走行および作業と並行したデータ取得が可能であることを確認した。取得した地形データから、傾斜面の形状を把握できることが確認された。なお、本実証ではインターネット経由での遠隔操作は未実施であり、今後は遠隔操作による除草作業および巡視への適用に向けた検証を進める。</p>	<p>測定データ</p> 		
現場実証状況	<p>草刈、地形データ測定状況</p>  <p>草刈前 草刈後</p>			
問合せ先	<p>開発団体名</p> <p>株式会社ユニック</p>	<p>担当者</p> <p>高田</p>	<p>TEL</p> <p>03-5647-9188</p>	