



REMOTE PAL - Smart Mover -

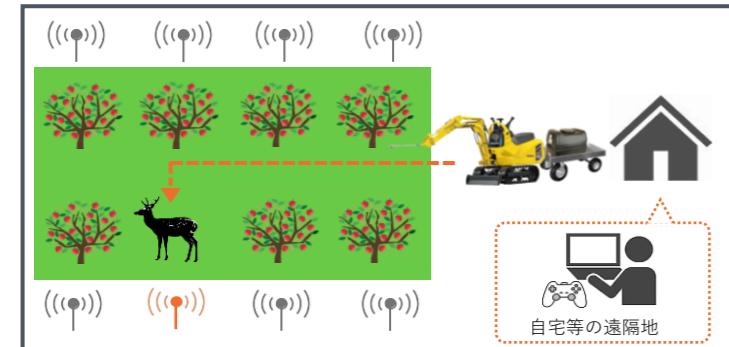
ティーチング・プレイバック機能で自動走行

人が操作した軌道を記録 + 記録した動きを自動で再現
半自動で走行するREMOTE PALを開発中！

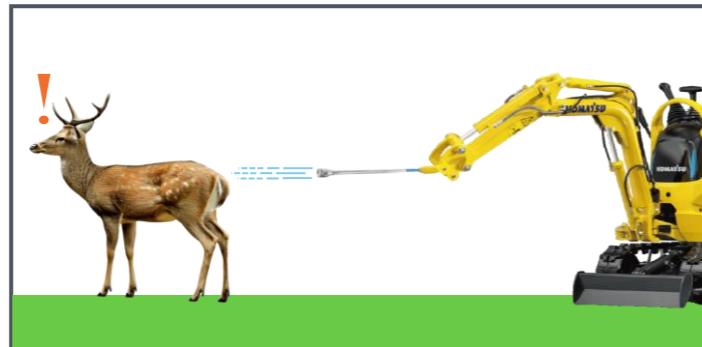
この仕組みを活用してできること...

仕様1 Smart Patrol – 盗難・害獣対策パトロール機能 –

- ・圃場設置のセンサーで害獣を検知、遠隔地にアラート発信
- ・マップデータ上に目的地を指定、指定場所まで本体を走行



- ・本体搭載のカメラで害獣を見つけたら水を噴射、効果的に威嚇
※撮影データは保存可能(防犯カメラとしても使用できます)

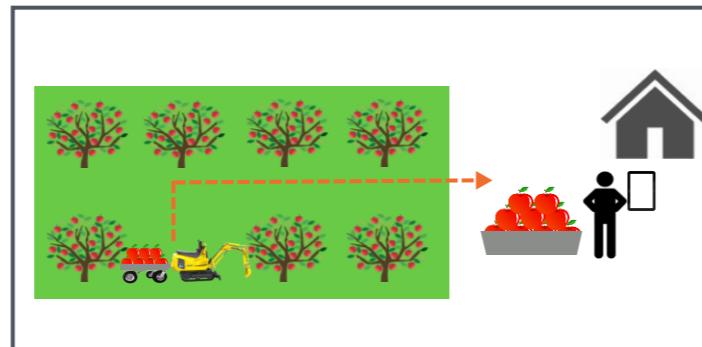


仕様2 Smart Cart – 自動運搬機能 –

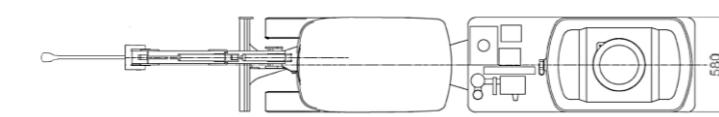
- ・作業者がタブレット等からマップデータ上で到着地を選択、移動指示を出す



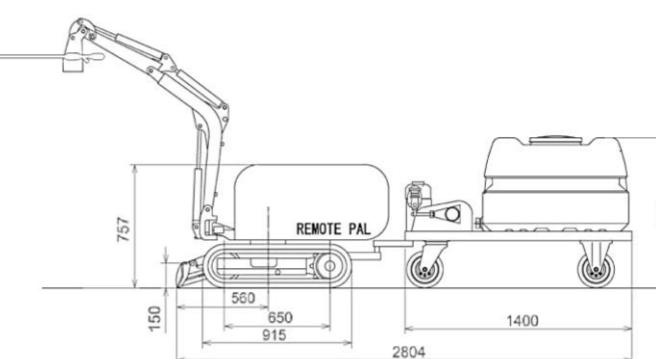
- ・作物や荷物などを指定の目的地まで自動で運ぶことが可能



機体のサイズ



本図面は検討図面です。
実際の製品とは寸法が異なる場合があります。



可動範囲



機体の回転: 9.6秒



左右の首振り: 4.09秒



上下の動き: 上昇 1.97秒
下降 2.18秒
最大作業地上高: 1850mm

詳細



コンパクトでタフな本体

- ・コマツPC01E-2(電動)を使用: タフで安定した使い心地
- ・機械本体サイズ: 幅580mm × 長さ1335mm × 高さ(最大)1850mm
- ・本体重量: 330kg(※軽トラックに積載可能な重量)



バッテリー式で安定稼働

- ・Hondaバッテリー(カートリッジタイプ)使用: 安定稼働が実現
- ・駆動時間: 最大出力時1時間以上(※当社実測値: 1時間13分)
- ※バッテリー交換により連続使用可能
- ※充電(100V電源): 6時間、電気料金(充電1回分)約39円で1時間以上安定稼働



ティーチング・プレイバック機能で半自動走行が可能

- ・ティーチング機能: 人が操作したルートや動きを学習して記録、マップを作成
- ・プレイバック機能: ティーチング機能で記録した動きをトレースして再現
- ・走行中も点群データを取得して自己位置を推定、記録したマップとの空間変化を捉え異変(障害物等)があれば一時停止、回避を行う (※登録したマップの外は遠隔操作が必要)



マルチユース可能な本体

- ・REMOTE PAL用アタッチメント交換により、本体1台で多彩な用途で使用可能
※開発中: 農薬散布機・草刈機
- ・牽引台車の面積(全長1400mm × 全幅580mm)が広く、コンテナ等様々なものを積載可能
- ・台車部分は使用用途に合わせて形状変更可能

