

林業機械の遠隔操作システムの開発

背景

1. 間伐の遅れ
2. 省力化への期待
3. 環境負荷低減

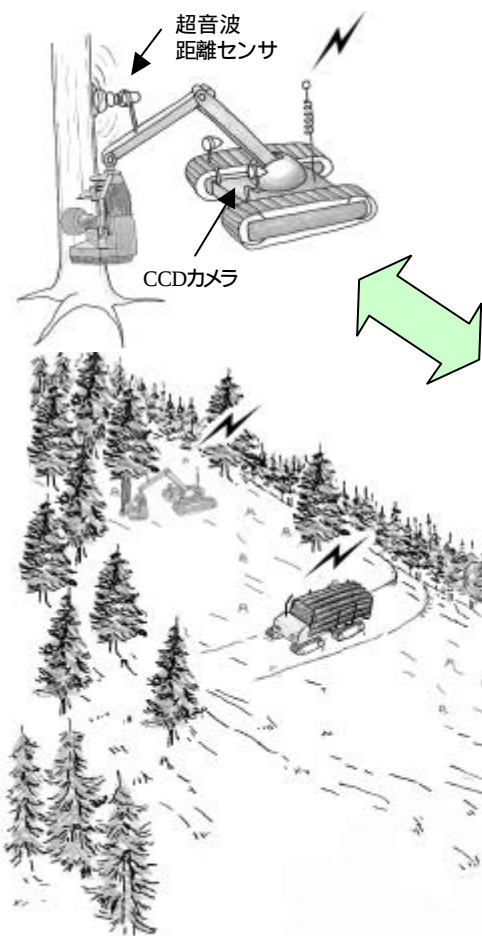
研究内容

1. 画像情報も含めた遠隔操作装置の開発
2. 遠隔操作に対応した自動制御技術の確立
3. 作業支援システムの確立

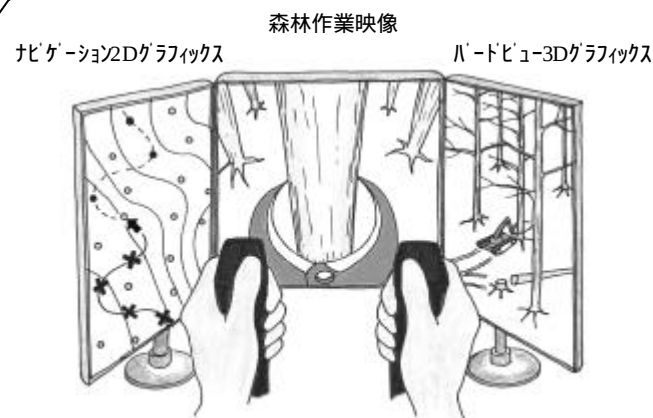
期待される成果

1. 遠隔操作による安全な間伐作業
2. 省力化・無人化の実現
3. 情報重視型森林施業

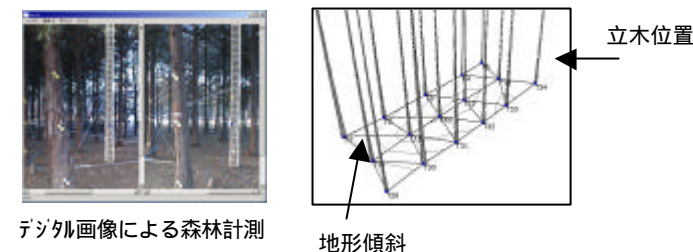
機械作業情報



遠隔操作装置



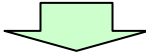
森林情報



< 伐倒・造材 >

< 搬出 >

< 生産性 >
($\text{m}^3/\text{人}\cdot\text{日}$)

チェーンソー	林内作業車	
1名	1名	4.6 , (2名)
ハーベスタ	フォワーダ	
1名	1名	10.7 , (2名)
1名	2名	13.4 , (3名)
		
ハーベスタ	無人フォワーダ	
遠隔操作 (1名)	無人	22.4 , (1名)

土場からの遠隔操作