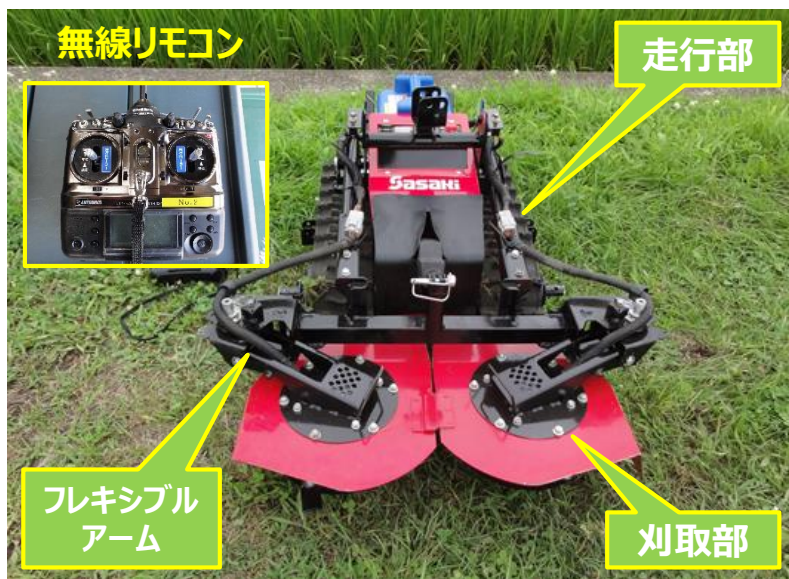


# 高機動畦畔草刈機の開発

～リモコン式の電動草刈機により、作業環境の改善を期待～

・畦畔及び法面を**安定走行**する機動性を有し、**遠隔操作（無線リモコン）**で草刈り作業ができる**電動草刈機**。一定条件下では、**畦畔に沿って自動走行**しながら作業可能で、**作業の軽労化**や**安全性向上**を期待できる。



高機動畦畔草刈機（試作3号機）の外觀

高機動畦畔草刈機（試作3号機）の主要諸元

機体全体	全長 (mm)	1,300
	全高 (mm)	540
	刈幅 (mm)	700 (350×2連)
	重量 (kg)	90
走行部	構造	2クローラ式
	クローラ外幅 (mm)	490
	駆動方法 (モータ出力)	ホイールインブラシモータ (DC24V、250W×2)
	作業速度 (m/s)	0.8 (最高)
刈取部	構造	2連式カッタユニット (フレキシブルアーム)
	駆動方法 (モータ出力)	ブラシレスモータ (DC36V、300W×2)
	回転数 (rpm)	3,000 (標準)
	操作部	無線リモコン
	電源	リチウムイオン電池 (36V、34Ah) 連続稼働時間：約90分程度



畦畔（無線リモコン操作）



法面（無線リモコン操作）

※最大傾斜35度まで適応可能



畦畔（畦畔に沿った自動走行）

ぬい車輪

ポイント1

**軽労化**を期待

・作業者は従来機のようにハンドルを持って機体を支える必要がなく、エンジンの振動による影響が少ないため、作業負担が大幅に軽減。

ポイント2

**安全性向上**を期待

・作業者は草刈機本機から離れて作業できるため、飛び石、塵、埃の影響や作業機の反発を受ける危険性が大幅に減少。

ポイント3

一定条件下※では**自動走行**が可能  
・ぬい車輪（フリー車輪）を用いた機構（左右のクローラ速度差制御含む）により畦畔に沿った自動走行を実現。

※比較的平坦で直線的かつ十分な強度を持つ畦畔（畦塗機等で成形され、上面幅50cm以上、高さ30cm以上、畦畔法面傾斜角度60度程度）

これまでに、緊プロで開発した**高機動畦畔草刈機（試作3号機）**を現地試験に供試し、現地適応性について調査を行った。今後、適応条件の拡大に向けた改良等を重ねて、**平成30年の秋に(株)ササキコーポレーションから市販される予定**である。