

株式会社アイ・モビリティプラットフォームの開発供給実施計画の概要

既存のスピードスプレイヤに後付け装着が可能な無人運転装置

2025年4月認定

<取組概要>

果樹栽培における農薬散布車両（スピードスプレイヤ）に後付け装着が可能な無人運転装置、作業履歴の自動記録システム及びデータ解析支援技術の開発及び供給

<申請者名（代表者）>

株式会社アイ・モビリティプラットフォーム

<開発技術のイメージ>

<計画の実施期間>

4年間

<本技術による生産性向上の効果>

- 「農作業共通」の「自動制御技術や遠隔操作技術を用いた既存の農業機械等の操作の省力化に係る技術」により労働時間40%削減に資する技術

〔 果樹の防除作業の労働時間の削減 〕



高精度衛星測位を用いて、あらかじめ手動走行して記憶した経路を自動運転で再現走行。曲線走行を含む複雑な経路や噴霧方向、噴霧停止等も再現



幅3mの狭い高密植樹列間も走行可能



HST(無段変速機)レバー、噴霧バルブ、ハンドル、ブレーキ等を後付け装置で制御