

農研機構と ARAV 株式会社が堆肥舎作業向けに開発した遠隔操作ホイールローダーを公開

外付けが可能なアタッチメントを活用した建設機械の遠隔操作、それらを活用した自動運転技術及びシミュレータを開発・実装している ARAV 株式会社（本社：東京都文京区、代表取締役：白久レイエス樹）は、農研機構が 11 月 7 日（火）に弊社テストフィールド（千葉県柏市）にて堆肥舎作業向けに開発した遠隔操作ホイールローダーを公開しました。



今回の検討会では堆肥の切り返しや運搬作業を省力化するため、遠隔操作できるホイールローダーの開発機を披露。具体的には、弊社が開発した後付け装置をホイールローダーに取付、別の場所に設置した操縦席から、カメラの映像を見ながら遠隔操作する様子を披露しました。2024年度末までに、人の操作不要で自律走行で堆肥舎作業ができる技術の開発を目指します。

<https://www.agrnews.co.jp/news/index/194731>

ARAV 株式会社

建設機械の遠隔操作・自動運転ソリューションを開発・提供し、安全と安心な作業環境の実現を目指すとともに、これまで培った技術・ノウハウを応用し、種々多様な分野に実用的なソリューション群の展開を目指しております。

会社名：ARAV 株式会社（よみ：アラヴ）

所在地：東京都文京区向丘 2-3-10 東大前 HiRAKU GATE

設立：2020 年 4 月 1 日

代表者：白久 レイエス樹

公式 HP：<https://arav.jp/>

遠隔自律装置の発注プラットフォーム

以下 URL から無料でご利用頂けます。

<https://shop.arav.jp/>

共同実証実験パートナー募集のお知らせ

導入事例や今後の開発ロードマップなど、詳細な説明をご希望の方はぜひお気軽にお問い合わせをお願いします。ARAV 株式会社は建設現場の DX・遠隔・自動化の共同実証実験パートナーを募集しています。

お問い合わせ

本件に関するお問い合わせは ARAV 株式会社公式 HP までお願い致します。

<https://arav.jp/>