

JIG-SAW と酒井重工業は大成建設の自動建機協調制御システム「T-iCraft ®」と連携し他の建設機械との協調運転の実証実験に成功

2021年 2月 9日



JIG-SAW 株式会社(本社:東京都千代田区、以下:JIG-SAW)と酒井重工業株式会社(本社:東京都港区、以下:当社)が共同で取り組むロードローラ向け自動操縦等の機能を実用搭載する業界標準機「Auto-Drive Synchronized Control System(略称:ASCS) for Compaction Equipment※」プロジェクトは大成建設株式会社(本社:東京都新宿区、以下:大成建設)が開発した自動建機協調制御システム「T-iCraft ®」と連携し、本振動ローラを含む、他3種類の建機(バックホウ、クローラダンプ、ブルドーザ)との協調制御の実証実験を東京都稲城市の南山造成作業所で実施し成功致しました。

本実証実験により ASCS が短期間で他社の協調制御システムと容易に連携しうる高い汎用性を持つことを確認致しました。

引き続き当プロジェクトは、様々な企業・事業体と連携し、業界標準機の実現に向けて取り組んでまいります。

※ASCS for Compaction Equipment プロジェクトについて

当プロジェクトは、下記のとおり、i-Construction 分野における盛土等の土木構造物に求められる品質(剛性・密度等)に重大に影響する締固め工程で用いられる締固め機械に関する自律・制御並びにこれらの自動操縦等の機能を実用搭載する業界標準機開発を目的としています。

JIG-SAW と当社は 2015 年より共同でロードローラ向けの自律走行・操縦システムの共同研究開発及び実証を継続して実施してまいりました。これは当社の建機(ロードローラ)と JIG-SAW が開発する自律走行・操縦ソフトウェアを連携稼働させるもので、実用化・製品化を目指して取り組んできておりましたが、研究開

発及びテスト等のプロセスを経て、2019 年内に実際の走行・稼働を実現場で実証することが可能なレベルとなりました。

これらを踏まえ、業界標準機を開発するという位置づけを明確にし、より広い範囲で関連業界各社との連携を目指し、JIG-SAW と当社の共同開発を 2019 年 6 月に自動操縦プロジェクト「Auto-Drive Synchronized Control System(ASCS)」の一環として、締固め機械向けに「Auto-Drive Synchronized Control System(ASCS)for Compaction Equipment」を正式な共同開発プロジェクトとする覚書に調印をしています。

プロジェクトは今後もより広範囲での共同体としての展開を予定しています。

なお、当プロジェクトでは、すでに大林組に協力しております総務省の5G 総合実証実験や大成建設のプロジェクト等にも参加しており、今後も建設会社の各プロジェクトへの参画を通じてその機能拡張や実用化に向けた取り組みを強化してまいります。

以上