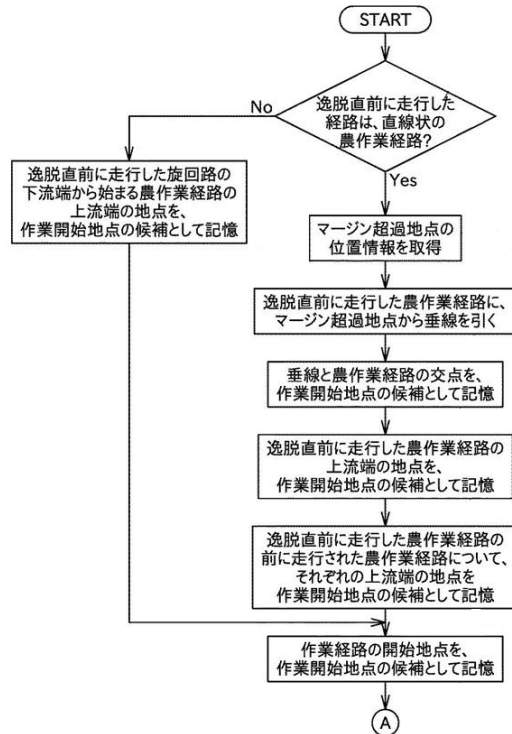


## 陸上輸送機械

## 停止後も最適な位置から再走行できる自律走行システム

発明の名称	自律走行システム		
出願人/権利人	ヤンマーパワーテクノロジー株式会社	発明者	小倉 康平、荒木 信之、北野 恵大
出願日	平成30年11月20日	出願番号	2018-217141
公開番号	2019-57308	特許番号	6708724
法的状態	登録中		

## 代表図



## 発明の概要

経路から逸脱して停止した作業車両を自律的に走行させる自律走行システム

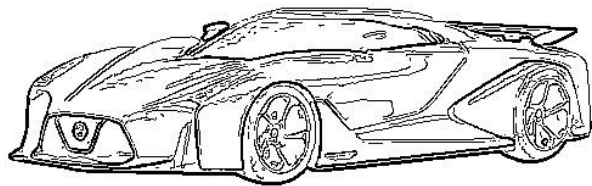
## 特徴

本発明の自律走行・自律作業システムは、遠隔操作装置を備えている。トラクタの制御部と無線通信することによりユーザがトラクタを遠隔操作できる。圃場内で自律走行及び自律作業を行う1台又は複数台の作業車両により、農作業の全部又は一部を行える。作業車両としては、トラクタの他、田植機、コンバイン、土木・建築作業装置、除雪車等を用いられる。また、乗用型の作業車両だけでなく、歩行型の作業車両も用いられる。自律走行可能な作業車両が何らかの事情により経路から逸脱して停止した後、適切な位置から自律走行を再開させられるのが特徴である。

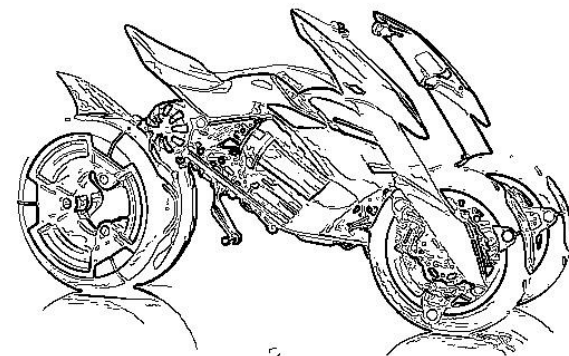
関連分野

農林水産、業務用機械、電気機械、運輸サービス、放送・通信

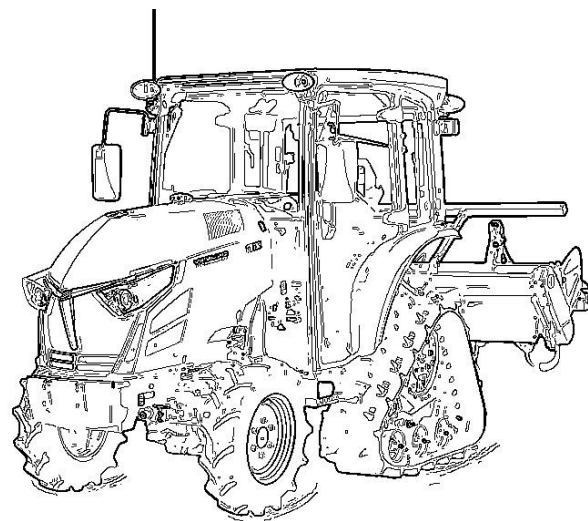
# 応用の可能性



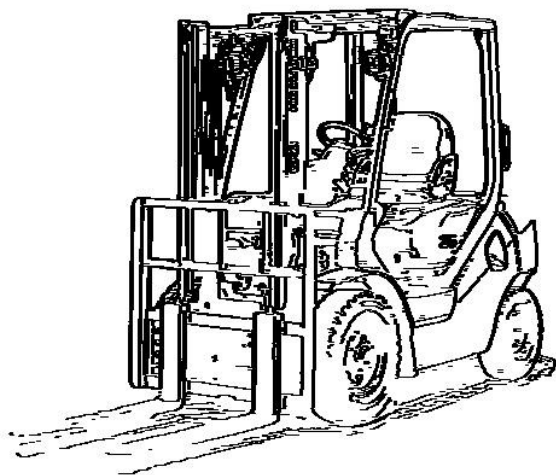
四輪車



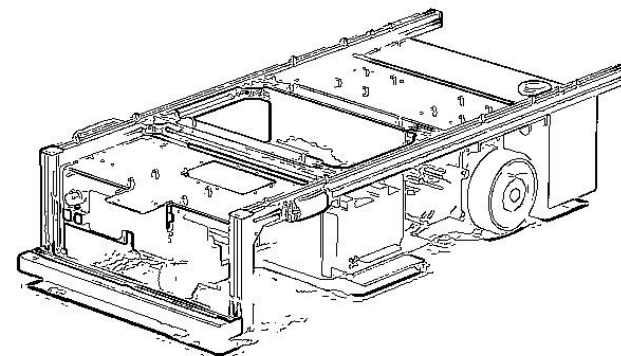
二輪車/三輪車



農作業車



作業車



自動搬送車

など

## 応用の可能性

- ・四輪車
- ・二輪車/三輪車
- ・トラクタ
- ・作業車
- ・自動搬送車  
など

## 本技術の活用が見込める企業の一例

- ・本田技研工業株式会社
- ・トヨタ自動車株式会社
- ・日産自動車株式会社
- ・マツダ株式会社
- ・ダイハツ工業株式会社
- ・株式会社SUBARU
- ・スズキ株式会社
- ・ヤマハ発動機株式会社
- ・川崎重工業株式会社
- ・株式会社シコウ
- ・株式会社明電舎
- ・シャープ株式会社
- ・株式会社豊田自動織機
- ・愛知機械テクノシステム株式会社
- ・オムロン株式会社
- ・村田機械株式会社
- ・株式会社MUJIN  
など

## ヤンマーパワーテクノロジー株式会社の本発明に関する最新動向

- ・ヤンマーパワーテクノロジー株式会社のホームページには、本件特許に関連する情報は見受けられない。  
( [https://www.yanmar.com/jp/about/company/power\\_technology.html](https://www.yanmar.com/jp/about/company/power_technology.html) )