

運搬用トラック伴走 サポートシステム

「農林水産研究推進事業：大規模飼料生産体系における収穫作業の人手不足に対応する技術開発」として、(国)北見工業大学と(株)システムサプライが共同研究・開発したシステムです。
運転手がハーベスターと並走してトラックを運転する際の、カメラで積載物の確認をすることや、音声や矢印による衝突回避ガイドによって、経験が浅くても衝突事故などを発生しにくくし、安全かつ簡単に飼料を収穫することを支援します。

3D-LiDAR



物体との距離を三次元で計測

カメラ※オプション



カメラ (上限2個)

シュートヘッドの先端につけることで
トラックの荷台を映せる

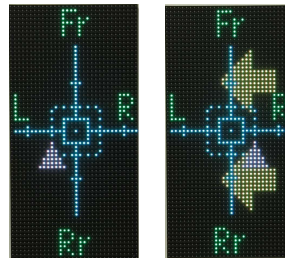
シュートヘッド両脇に2つつけること
により収穫物による死角を軽減!!

本体ユニット



小型コンピュータ
(Web サーバ、Wi-Fi AP)

LED※オプション



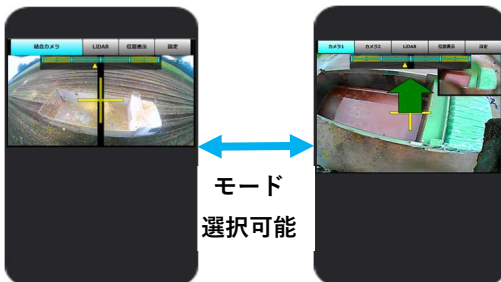
中心が目安位置になっていて
距離によって矢印で案内
※近づきすぎた時は矢印が赤くなる

トラックの目安位置からの
ずれを表示

Web 画面

アプリインストール不要! 音声による警告や矢印により運転手をガイド!

収穫作業中にドライバーが荷台の積載状況を確認

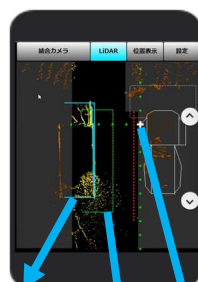


モード
選択可能

2カメラ結合表示
死角を軽減
広画角化

各カメラ単独表示

LIDAR からの
トラックの位置が見える!

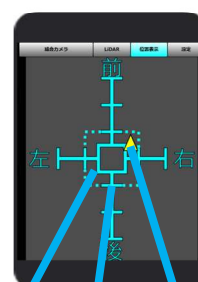


トラック輪郭線

LiDAR

トラックの目安位置

目安位置からの
ずれが見える!



目標範囲

トラック位置

許容範囲

自分に合った設定を



トラックの目安位置など
それぞれの好みに
変更できる