

代表者及び コンソーシアム 構成員	概 要
<ul style="list-style-type: none"> <li>• (株) パスコ</li> <li>• (株) 三英技研</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 道路路肩までの接近距離及び接近状況をオペレータに伝達するため、除雪車の走行状態をリアルタイムに取得しながら機能の有効性を検証</li> <li>• 除雪機械の自己位置を高精度に測位できるよう、複数の技術を組み合わせた複合航法システムを構築し、その有効性を検証</li> <li>• 除雪トラックのフロントプラウを自動制御して障害物への衝突を回避するため、必要な制御プログラムを作成し、実証を実施</li> </ul>