

【様式1】

概要書

研究名	FSR (Field-Scouting Robot)の試作と制御に係る研究
民間機関等 (相手方)の名称	ペンタリンク株式会社
研究の概要	<p>遠隔地にある圃場の調査に特化した小型・無人・自走車両 (FSR (Field-Scouting Robot)) として、6輪の不整地を無人で走行する車両の試作を行うとともに、その自動走行に必要な各種センサ (GPS やレーザー等) による制御について研究を行う。</p> <p>「ASV (Agri-Sensing Vehicle) の試作と制御に係る研究」の継続研究であり、R02 年度の 1/4 スケールの試作機をもとに実際のサイズでの設計を進めた。</p>