

【様式1】

概要書

研究名	ASV（Agri-Sensing Vehicle）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	遠隔地にある圃場の調査に特化した小型・無人・自走車両（ASV（Agri-Sensing Vehicle））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。