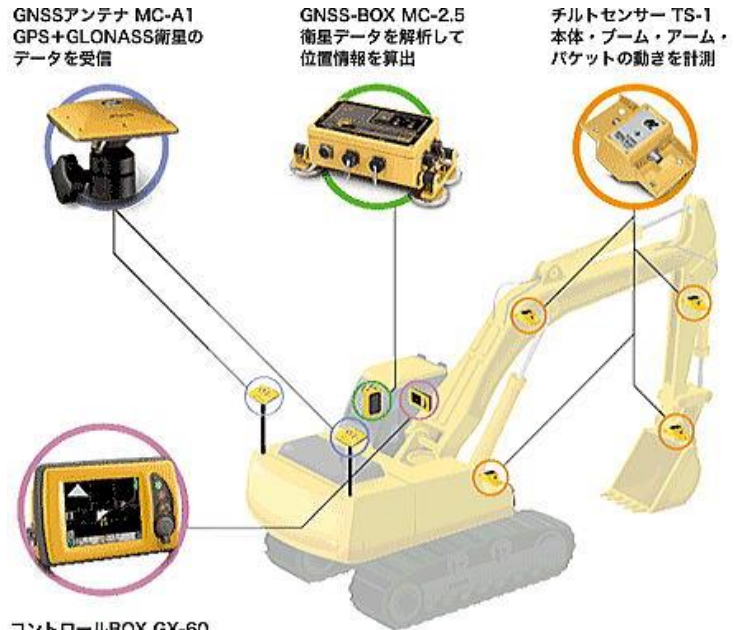


## 【バックホーマシンガイダンスシステム】

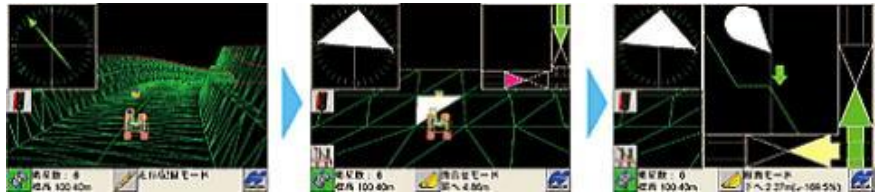
GNSSとセンサ等との組合せでバックホーのバケットの位置・標高を取得し、3次元設計データとの差分を算出して、車載モニタ等によりバケットの刃先位置と設計データとの離れを、リアルタイムにオペレーターに提供する技術。

### 【特徴】

- ◆ オペレータはモニターに表示される設計とバケット位置（高さや勾配）の差を常に確認しながら作業ができ、正確な作業が行えると共に作業負担が軽減されます。
- ◆ 経験や感覚に頼っていた作業から、信頼性の高い確実な施工が実現します。
- ◆ 丁張り設置もほとんど不要となり大幅にコスト削減できると共に、高効率な作業が可能になります。



コントロールBOX GX-60  
GNSS-BOXからの位置情報とTS-1からの傾斜データから重機の位置と向きおよびバケットの刃先位置を算出し、設計データとの離れをリアルタイムに表示



## 【ブルドーザーマシンコントロールシステム】

重機に取り付けられたGNSSとセンサにより排土板の位置と標高を取得し、設計データとの差分を算出して排土板を三次元的に自動制御することで、オペレーターは重機の走行を制御するだけで、高精度な施工が可能な技術。

### 【特徴】

- ◆ 高速走行で高精度な排土板制御が可能な為、作業効率が大幅にUP！します。
- ◆ カーブやインターチェンジなどの複雑な施工にも対応します。
- ◆ 丁張り設置もほとんど不要となり大幅にコスト削減できると共に、高効率な作業が可能になります。
- ◆ オペレータの熟練度に関係なく高精度な仕上がりが期待できます。

