

# 除雪 × みちびき



ロータリー除雪車



準天頂衛星受信アンテナ + 受信機



ロータリー除雪車/運転席



ガイダンスモニター（開発中）

[除雪車の通行位置、ガードレール等からの離れ、車体修正角を表示]

- 東日本高速道路株式会社(NEXCO東日本)では、「みちびき」の高精度測位情報を活用した除雪作業支援システムの実証実験を2018年から開始。
- 除雪車におけるオペレーターの運転操作を視覚的にサポートし、除雪作業の省力化・効率化、安全性の向上を目指す。



① ロータリー除雪車  
(路肩部を低速で除雪)



② 除雪トラック  
(本線部高速で除雪)

除雪車の自動化ロードマップ		～2016	2017～2020 (中期経営計画)	2021～
①「低速」除雪 (ロータリー除雪車)	運転視覚支援 (ガイダンス)	技術開発(パイロット) ★	★	★ : 試行導入
	作業操作・ 運転制御支援		技術開発(パイロット) ★	準自動→自動 → 完全自動化
②「高速」除雪 (除雪トラック)	運転視覚支援 (ガイダンス)		技術開発(パイロット) ★	
	作業操作・ 運転制御支援		技術開発(パイロット) ★	準自動→自動 → 完全自動化

運転視覚支援 : ガイダンスモニターによる運転支援  
 作業操作・運転制御支援 : 除雪車の作業部位(プラウやオーガー等)の操作及び除雪車の走行運転の自動化  
 準自動化 : 複数の作業操作・運転を一度にシステムが行う状態  
 自動化 : 全ての作業操作・運転をシステムが行い、システムが要請したときのみオペレーターが対応する状態  
 完全自動化 : 全ての作業操作・運転をシステムが行い、オペレーターが全く関与しない状態