

2019年6月13日

各 位

会 社 名 JIG-SAW 株式会社
代 表 者 名 代表取締役社長 山 川 真 考
(コード：3914 東証マザーズ)
問 合 せ 先 取締役 CFO 鈴 木 博 道
(TEL 03-6635-6657)

酒井重工業株式会社と i-Construction 分野における自律走行式締固め機械（自律走行ローラ）の 業界標準機共同開発プロジェクト契約合意のお知らせ

IoT データコントロールサービスを提供する当社とロードローラシェアトップ（国内・アジア地域）の酒井重工業株式会社（以下、「酒井重工業」）は、土木工事において最重要プロセスの一つである締固め工程で用いられる締固め機械に関する自律・協調制御並びにこれらの自動操縦等の機能を実用搭載する業界標準機「Auto-Drive Synchronized Control System（略称 ASCS）for Compaction Equipment」共同開発プロジェクトを開始するため、両社間にて共同開発に関する合意をいたしました。

1. 酒井重工業との業務提携の背景、目的及び内容

当プロジェクトは、下記のとおり、盛土等の土木構造物に求められる品質（剛性・密度等）に重大に影響する締固め工程で用いられる締固め機械に関する自律・協調制御並びにこれらの自動操縦等の機能を実用搭載する業界標準機開発を目的としております。

- ・ 2019 年内に本格実用化に向けた研究機を完成させ業界向けに公表
- ・ 自律走行+安全管理+締固め管理+協調制御を大きな柱とする

酒井重工業と当社は 2015 年より共同でロードローラ向けの自律走行・操縦システムの共同研究開発及び実証を継続して実施してまいりました。これはロードローラシェアトップ（国内・アジア地域）の酒井重工業の建機（ロードローラ）と当社が開発する自律走行・操縦ソフトウェアを連携稼働させるものであり、実用化・製品化を目指して取り組んできておりましたが、研究開発及びテスト等のプロセスを経て、2019 年内に実際の走行・稼働を実現現場で実証することが可能なレベルとなり、この度、同一現場において使用される他の締固め機械、および他の建機類との協調制御機能についての開発もあわせて開始する段階になりました。

以上を踏まえ、業界標準機を開発するという位置づけを明確にし、より広い範囲で関連業界各社と連携する段階に入りました。

そこで、酒井重工業と当社の共同開発を 2019 年 6 月 13 日より締固め機械の自動操縦プロジェクト：「Auto-Drive Synchronized Control System（ASCS）」の一環として、締固め機械向けに「Auto-Drive Synchronized Control System（ASCS）for Compaction Equipment」を正式な共同開発プロジェクトとする覚書調印をいたしました。これにより、他の締固め機械および他の建機類との協調制御機能についての開発も開始し、より実用化に近づけていくことになりました。また、プロジェクトは今後、より広範囲での共同体としての展開を予定しております。

今後重点的に取り組む開発概要

自律走行

・ 転圧管理システムと連携しリアルタイムに締固め状況（独自の加速度応答法 CCV の適用による）と転圧回数を把握し締固め作業を自動制御

・ 複数車両での協調制御により複数ローラを同時施工させて工期短縮を図る

・ 異種重機と連携した施工を実施

リモートコントロール

・ 車両外から手動での遠隔操縦を実現

IoT

・ 稼働管理に必要な車両情報の収集

・ IoTにより収集した車両データの管理・活用

管理コンソール

・ エンドユーザ向けにクラウド上に管理コンソールを用意

・ 施工経路データの作成および管理、車両への配信

2. 業務提携の相手先の概要

(1) 名 称	酒井重工業株式会社	
(2) 所 在 地	東京都港区芝大門 1-4-8	
(3) 代表者の役職・氏名	代表取締役社長 酒井 一郎	
(4) 事 業 内 容	建設機械の製造販売	
(5) 資 本 金	3,158,962 千円 (2019年3月31日現在)	
(6) 設 立 年 月 日	1949年5月	
(7) 上場会社と当該会社との間の関係	資 本 関 係	該当事項はありません。
	人 的 関 係	該当事項はありません。
	取 引 関 係	特筆すべき取引関係はございません。
	関連当事者への該当状況	該当事項はありません。

3. 今後の見通し

当期連結業績に与える影響は軽微であると判断しておりますが、今後開示すべき事象が発生した場合には、速やかにお知らせいたします。

以 上