Cat® Command for Compaction

自動化テクノロジによる一貫した締固め

- Cat® Command for Compaction は、オペレータの入力に基づいて締固めプロセスを自動的に制御するオペレータをアシストする半自律型テクノロジです。
- Command で土工用振動ローラの速度、方向、ステアリング、振動システムを制御して、締固めの一貫性を向上させます。
- デュアル RTK の精度は、エリアカバレッジを最大 60% 向上させます。
- 現場の設計図面や事務所作業は必要ありません、一般的に使用されている基準局に接続します。
- オペレータは、機械でエリアの境界を物理的に定義することにより締固めする場所をシステムに指示するか、または以前に記録して保存したエリアをディスプレイからロードします。
- オペレータは、3 つのシンプルな入力を通じて締固めするようにシステムに指示します。
    1. 各振幅設定で行う転圧回数
    2. 走行速度
    3. オーバーラップの量
- エリアが安全でクリアであることを確認した後、オペレータは Command を実行し、システムは締固めを実行します。
- オペレータはいつでも振動システムの制御や機械の停止を行うことができます。
- Command は、機械の前方または後方に障害物がある場合、オペレータに警告する障害物検出システムを装備しています。

COMMAND

CAT®

COMMAND FOR COMPACTION

> スキルギャップの排除

- Command は、オペレータのスキルに関係なく、適切な振動設定、転圧回数、オーバーラップ、速度で実行されます。
- 複数のオペレータが 1 台の機械を操作する作業現場であっても均一な締固めプロセスを維持します。

> 最大で 60% 優れたエリアカバレッジ

- Command は、締固めパラメータを一定に維持します。
- 初心者のオペレータと比較して、締固めカバレッジを最大 60% 向上させます。
- 強化されたプロセスコントロールと正確なオーバーラップにより、より一貫した予測可能な締固めが可能になります。締固め目標をより頻繁に達成します。

> シンプルなテクノロジ

- Command の設定はシンプルです。システムを作動させるために、事務所での作業または現場での設計を行う必要はありません。Command は一般的に使用される基準局に接続し、オペレータは機械自体を使用して締め固めるエリアを定義します。
- 締固めエリアが定義された後に必要となるのは、3 つのシンプルな入力で直感的に操作できるインターフェイスです。

> 作業現場の安全性の向上

- 一体型障害物検出システムが、機械の走行路にある障害物に対してオペレータに警告を出します。オペレータが自動状態でも手動で機械を動かしていても、システムは作動しています。
- システムインターロックにより機械が「自動」に入ることを防止することで、安全な操作を促進できます。機械がすでに「自動」に配置されている間にいずれかのインターロックがトリガされると、システムは自動的に機械を停止し、自動操作を終了します。

要件

システムの構成品		
ポジショニング	新車	お客様所有の機械
GPS アンテナおよび受信機	X	O
RTK ソフトウェアキー	X	O
RTK 補正無線機	O	O
ポジショニング以外		
Command ディスプレイ	X	X
オペレータ着座検知システム	X	X
電気油圧式ステアリングシステム	X	X
慣性計測ユニット	X	X
障害物検出		
レーダーセンサパッケージ	X	X

現場で必要な設備		
RTK 補正用の基準局	O	O

X = ディーラ取付け Command キットに含まれる
O = ディーラによって提供

COMMAND

www.cat.com

CAT、CATERPILLAR、LET'S DO THE WORK、それらの各ロゴ、"Caterpillar Yellow"、"Power Edge" および CAT "Modern Hex" のトレードドレスは、ここに記載されている企業および製品と同様に、Caterpillar 社の商標であり、許可なく使用することはできません。

QJHQ2547 (2020 年 1 月)
翻訳 (2020 年 7 月)
N Am
© 2020 Caterpillar
All Rights Reserved