

トマト収穫ロボット

Tomato Harvesting Robot

人代替ロボットにより、農業従事者の労働力不足を解消します

Tomato harvesting robots solve the agricultural labor shortage.

- 人による収穫作業工数を削減
- 作物情報の活用により高品質農作物の収穫率アップ

【仕様】

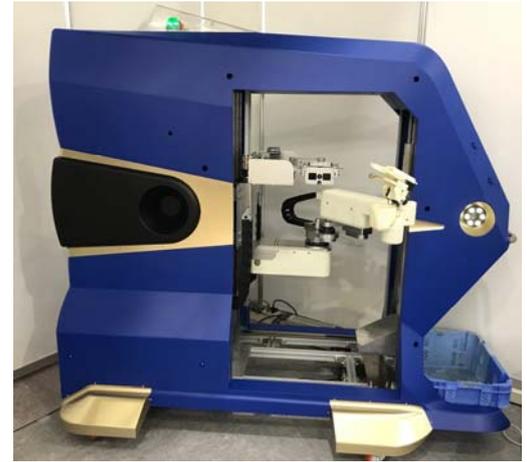
寸法：950mm (W) × 1600mm (D) × 1800mm (H)

重量：約150kg

連続運転時間：約10時間 ※使用方法・環境によります

走行速度：max 30cm/sec

収穫タクト:6秒/個(目標)



◆収穫ロボットを活用したスマート農業システム

Smart Agriculture System by Utilizing Harvesting Robot

トマトの選別収穫と位置特定機能

AIを活用し、距離画像から「色」、「形」、「位置」を正確に判断

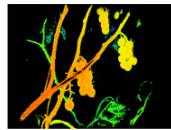
距離画像センサ



カラー画像

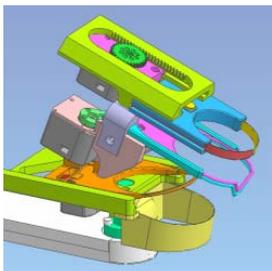


赤外画像

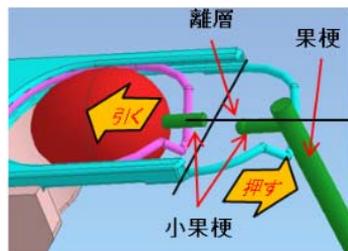


距離画像

キズをつけない収穫機能



収穫用エンドエフェクタ



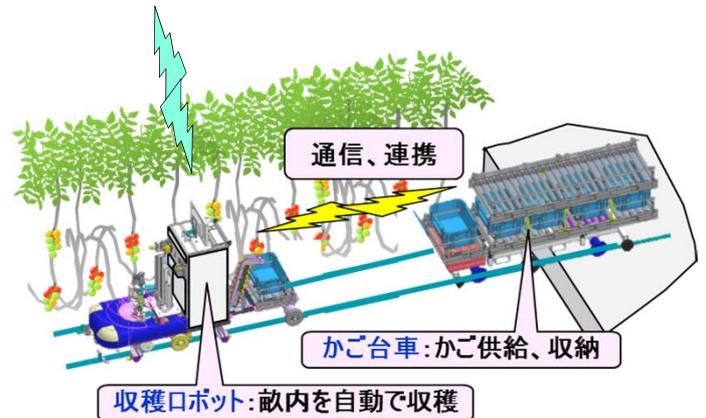
収穫動作：果実と果梗を引き伸ばし離層で分離

スマート農業システム例

収穫から品質管理までトータル対応



収穫/生育データのAI分析で高品質化



選別・収穫・収納まで一括対応

本開発は、農研機構 生研支援センター「革新的技術開発・緊急展開事業（うち人工知能未来農業創造プロジェクト）」の支援を受けて実施しています。