

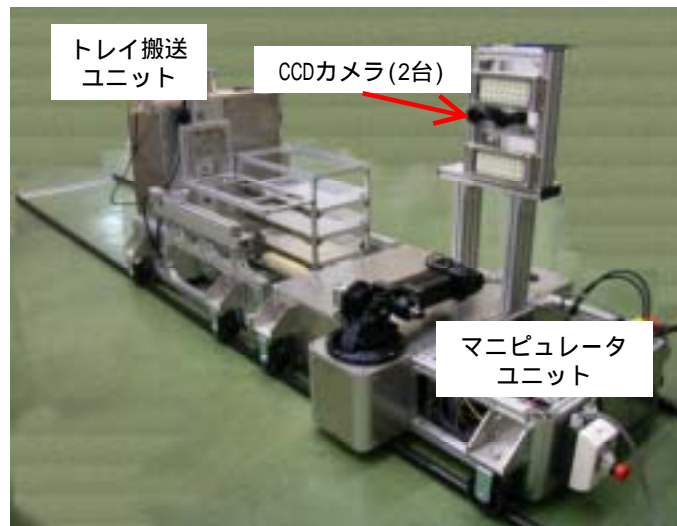
## いちご収穫ロボットプロジェクト

表裏両側から収穫可能なロボットの提案

早稲田大学 / 菅野 重樹 農研機構・生研センター / 林 茂彦 (株)前川製作所 / 山下 智輝



写真 1 いちごの高設栽培



(a) システム全景



(b) 通路裏側から収穫



(c) 通路側から収穫

写真 2 いちご収穫ロボット M 型 2 号機

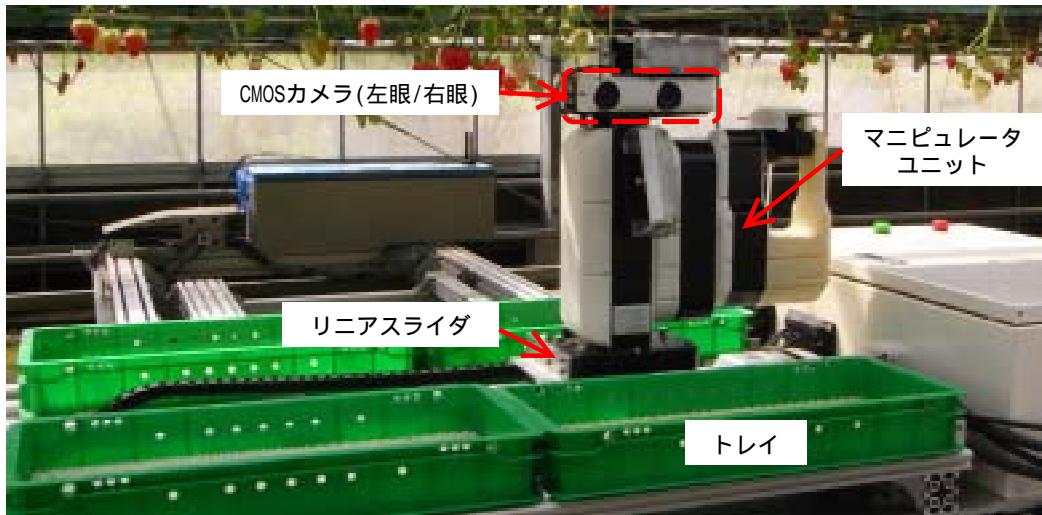
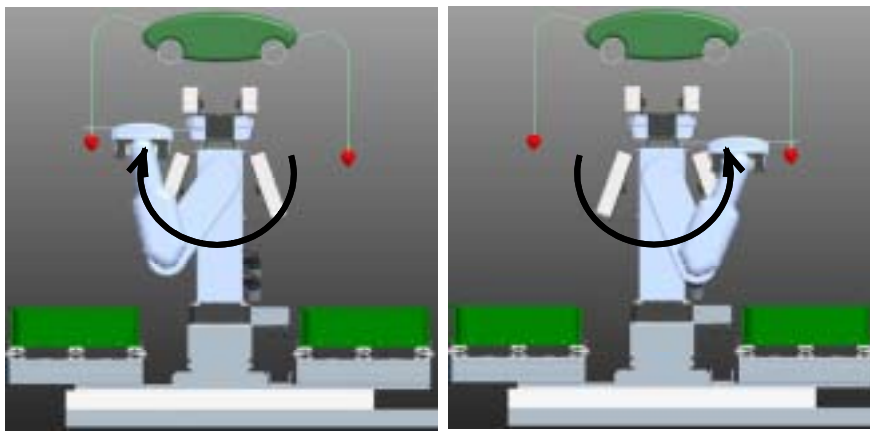


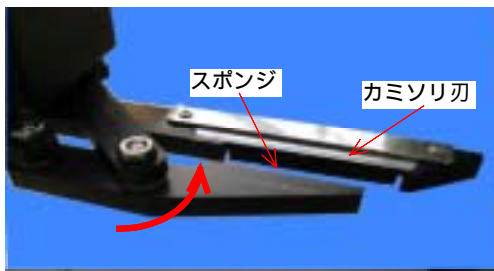
写真3 いちご収穫ロボットM型3号機



(a)左側の列を収穫

(b)右側の列を収穫

第1図 両側の列への収穫姿勢(M型3号機)



(a)M型2号機



(b)M型3号機

写真4 収穫ハンド



(a)移動プラットフォーム全景



(b)夜間での収穫作業の様子

写真5 収穫ロボット用移動プラットフォーム



第3図 画像処理ソフトウェアのスナップショット