

ハウス栽培用遠隔操作ロボットの開発

背景

農業用ハウス内は高温多湿の過酷な作業環境であり、遠隔操作など機械化や自動化による負担軽減が求められている。

成果

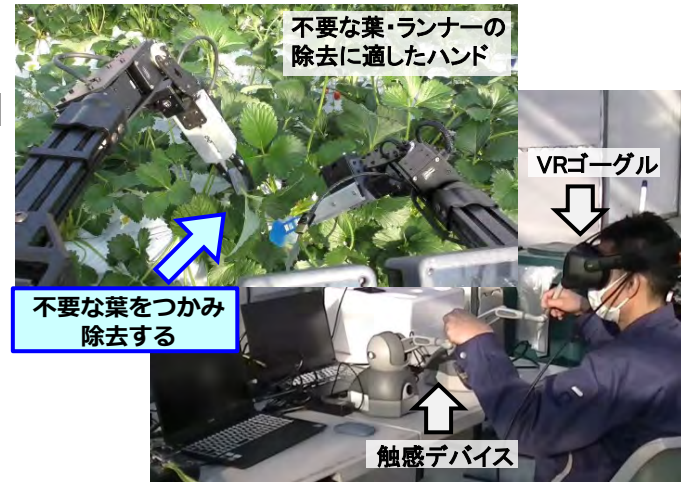
1 自動走行ロボットの開発

四輪駆動・四輪操舵により安定走行が可能



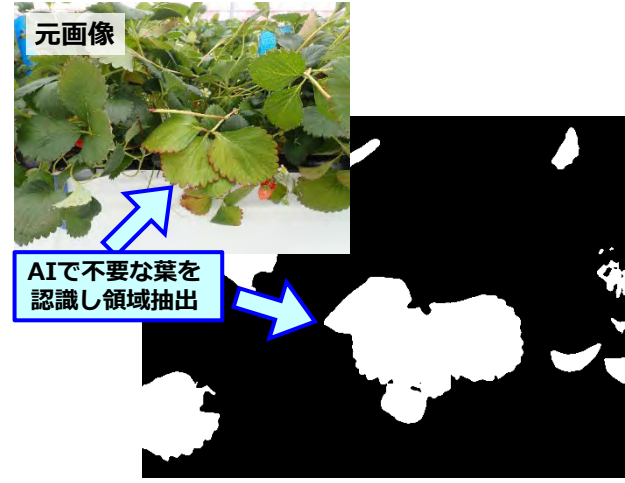
2 遠隔操作システムの構築

立体的な空間認識と直感的なロボットハンド操作が可能



3 自律化に向けたAIの構築

不要な葉などを学習し、認識処理が可能



人手を代替するロボットハンド

期待される効果

いちごなどのハウス栽培での人手を代替する自動ロボットの開発により、作業者の負担軽減につながる。