

選別出荷施設省人化のための 重量野菜自動整列システムの研究開発

農林水産物把持エンドエフェクタ研究開発プラットフォーム

背景

ポストハーベスト分野

→ 人手による作業に依存

農産物は不定形で硬軟等様々な特性

→ 現在の自動化技術では対応が困難

集荷された大量の農産物を整列

→ 農産物の位置と姿勢を認識

不定形な農産物を傷つけずに把持



スマート農業技術の開発・供給に関する事業

研究管理運営機関

NOASTEC

共同研究機関

RITSUMEIKAN

共同研究機関

北海道大学

共同研究機関

地方独立行政法人
北海道立総合研究機構

代表機関

ホクレン

共同研究機関

全農 ZEN-NOH

共同研究機関

アドバント株式会社

プロジェクトの統括・管理

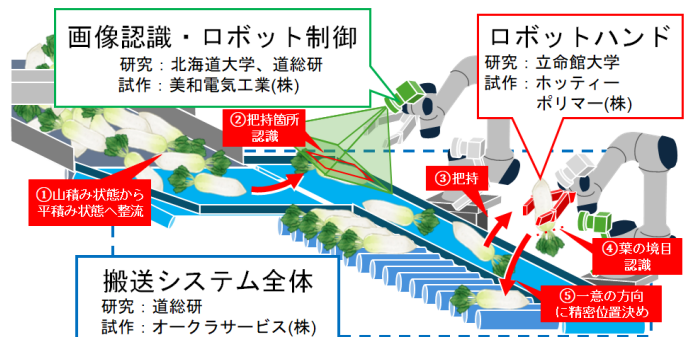
ホクレン、JA全農、ノーステック財団、アドバント（株）

画像認識・ロボット制御

研究：北海道大学、道総研
試作：美和電気工業(株)

ロボットハンド

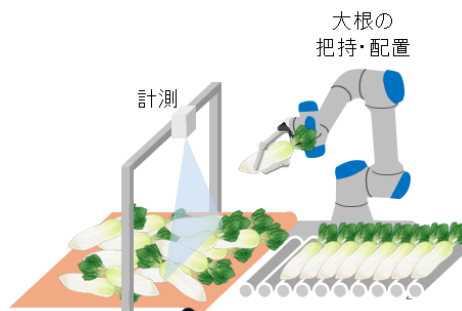
研究：立命館大学
試作：ホッティー
ポリマー(株)



画像認識



システム統合



ロボットハンド

