

急傾斜農業の超省力化に向けた 小型農業ロボットシステムの開発

農林水産研究所

愛媛大学・宮崎県と共同で急傾斜地での労働負担の大きな防除と運搬作業の省力化に向けて、小型機械導入に適した園地整備やドローン防除の高精度化、急傾斜地向け走行ユニットの実用試験機の試験を実施しています。

園地整備の状況



双幹形



1m幅の園内作業道

走行ユニットの開発



愛媛大の試作1号機



愛媛大の試作2号機

- 双幹形樹形により樹冠をコンパクトにし、園地への機械導入を促進。
- 重心制御システムにより荷台が傾斜し、斜面の安定走行が可能。