

別紙

「収穫作業・せん定作業省力化の実証実験」概要

1. 目的

実証実験を通じて、労働負荷の高い果樹の収穫作業、せん定作業においてロボットで作業支援することでの省力効果を検討する。

2. 実証実験内容

「クローラー型モビリティロボット」を活用した収穫作業・せん定作業支援

- ・収穫作業時に、作業者が収穫した果実を容易に積載できるよう「クローラー型モビリティロボット」は作業者に追従して走行する。一定量の果実を積載すると、自律的にトラック駐車場所まで運搬する。
- ・せん定作業時に、せん定した枝の積載と運搬を上記と同様に支援する。
- ・従来は作業者が人力で運搬していた作業が自動化されることにより、作業者の負担軽減と作業時間短縮の効果が期待できる。

<運搬支援イメージ>



3. 実証実験期間

2020年11月5日(木)～2022年3月(予定)

4. 主な実証実験メンバーと役割

名称	役割
新潟県 農林水産部 農産園芸課	実証プロジェクト総括 実証事業全体のとりまとめ、進行管理
新潟県 農業総合研究所 園芸研究センター	走行実証補佐
新潟県 佐渡地域振興局 農林水産振興部	収穫支援実証補佐
株式会社 JA ファーム佐渡	生産者 実証フィールド(ほ場)の提供、収穫支援実証補佐
日本システムウエア株式会社	走行および収穫実証