



## アグリロボットおよびフィールドロボット開発

団体名 Field and Agriculture Robotics Project Society  
 指導教員 林 英治 (情報工学府知的システム工学研究室教授)  
 発行者 辻智文 友川拓巳

1

2021/3/5

2021年度 九州工業大学・明専会学生プロジェクト 成果報告会

現状

工学系学生に求められること

目標と実践

**人とロボットが共生する社会の創出**

- ✓ 日々、幅広い種類のロボットと様々な社会問題を解決している。

**社会に貢献する技術者を目指し、より多くの技術を修得**

- ✓ ソフトウェア・ハードウェアの両面の技術の修得
- ✓ 目標達成に向けた、システム構築能力の育成
- ✓ チームワーク・コミュニケーション能力の向上

**”持続可能な社会の実現”に向けて  
ロボティクスによる新たな可能性の提案**

- ✓ トマト収穫ロボット開発
- ✓ 森林計測ドローン開発
- ✓ ビーテクリーン支援ロボット開発

→ 開発を通じた実践的な学びの実現

Kyushu Institute of Technology

3

2021/3/5

2021年度 九州工業大学・明専会学生プロジェクト 成果報告会

## 感謝



昨年度に続き、本年度も学生プロジェクトで採択いただき  
 私たちのプロジェクトに対して支援していただきまして  
 誠にありがとうございました。

Kyushu Institute of Technology

2

2021/3/5

2021年度 九州工業大学・明専会学生プロジェクト 成果報告会

## トマト収穫ロボット

・ 第8回トマトロボット競技会に参加  
 社会ロボット具現化センター主催  
 菅漣菜園(株)共催

優勝  
獲得



✓ 農作業の自動化・省力化を目指す  
 ✓ 留学生とも協力して開発

自律移動収穫ロボット: X-conbe

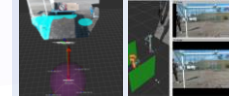


### ソフト面

- 3クラスでのトマト分類・リアルタイム性約2倍上昇
- 高精度カメラによる外乱光対策



### 自律移動収穫システムの開発



### ハード面

- エンドエフェクタ開発 (トマトのヘタ切断による収穫)
- 自立移動車両Dollyの設計



AUKEY ポータブル電源 EFDELTA ポータブル電源

Kyushu Institute of Technology

4

