

平成26年度「農林水産業におけるロボット技術開発実証事業(研究開発)」の公募結果

1. 「生産現場強化のための研究開発(農業・農村)」研究戦略関係

課題ID番号 (e-Rad)	応募番号	研究計画名	研究コンソーシアム又は 研究機関名
14650327	中山間-1	中山間の急傾斜法面に対応した小型除草ロボット 開発	小型除草ロボット開発コンソーシアム
14650326	アシスト-1	農業用アシストスーツの用途拡大・高度化	農業用アシストスーツ開発グループ
14650261	搾乳-1	栄養生理機能マルチセンシングによる搾乳ロボッ トを用いた精密飼養管理システムの開発	搾乳ロボット精密管理コンソーシアム

2. 農林水産業・食品産業分野におけるロボット活用について、重点的に取り組むべき分野(ロボット革命実現会議)関係

課題ID番号 (e-Rad)	応募番号	研究計画名	研究コンソーシアム又は 研究機関名
14650283	農-3	イチゴの高品質出荷を実現する分散協働型収穫 ロボットシステムの開発	国立大学法人宇都宮大学(ニッポンブランド イチゴ輸出戦略コンソーシアム)
14650314	農-6	結球葉菜類の自動収穫ロボットシステム研究開発	革新的野菜収穫ロボット研究開発コンソーシ アム
14650364	農-7	モモにおけるモモシクイガ被害果の検出システ ムの研究開発	山梨大学・山梨県
-	農-12	球根植込・収穫作業用ロボットの開発 ～球根植込・収穫機のロボット化及び球根搬入搬 出ロボットの開発～	チューリップ球根ネット栽培機械開発委員会
-	農-20	統合環境制御を行い成長速度を最大化させる速 度制御ロボットの研究開発	統合環境制御施設園芸研究会
-	農-21	農業者の経験を反映させた作業分担型ロボット ラクタの開発	ヤンマー株式会社
-	農-22	生産コスト削減・規模拡大を支える無人茶摘採機 の開発	ICTを活用した茶管理作業ロボット実用化研 究コンソーシアム
-	農-23	3Dセンサを応用したトマト収穫ロボットの開発	パナソニック株式会社
-	食-3	弁当の包装・梱包行程における仕分けロボット技 術開発	株式会社武蔵野
-	食-4	弁当配膳(盛りつけ)行程におけるロボット技術開 発	株式会社武蔵野
14649974	林-2	原木品質判定機能付きハーベスタと情報共有シス テムの開発	ハーベスタ高度化共同事業コンソーシアム
-	林-4	造林作業の負担軽減のためのアシストスーツの研 究開発	林業用アシストスーツ研究開発コンソーシア ム
14650183	水-1	ロボット漁船を開発するための安全・省エネ自動操 縦システムの開発	ロボット漁船を開発するための安全・省エネ自動 操縦システムの開発共同研究機関
-	水-3	鯛分割機	株式会社タダシ製作所