

IT・RTフュージョンによる 果物の安全安心育成支援システム開発

被災地における果実生産・流通技術の実証研究



【研究実施機関】

国立大学法人東京農工大学

・果樹農作業に適したロボット

りんご、西洋なし、梨、桃、おうとうの農作業用に改造する。

・果実成分センサー開発

ロボットに装着したセンサーで果実の糖度、ポリフェノール等の濃度を測定する。

・ITを利用した安全安心のトレーサビリティの実現

生育データをすべてクラウドコンピュータに蓄積する。トレーサビリティの確保。



梨の収穫



イチゴの収穫



ダイコンの収穫

研究目標

・軽労化

パワーアシストスーツにより果樹農作業を負担無く作業を行う。発生する筋力が50%～70%減、エネルギーは60%減。

・安全安心の果実育成とトレーサビリティ

育成データをすべて記録。誰が何時どこでどのように栽培した果実かを記録し、だれでも閲覧できる。



ロボットとITの融合で
世界をマーケットに

問合せ先

■担当：国立大学法人東京農工大学大学院 遠山研究室

■住所：東京都小金井市中町 2-1-2 4-1 6

■E-mail toyama@cc.tuat.ac.jp

■見学申込み：メールにて申し込みのこと