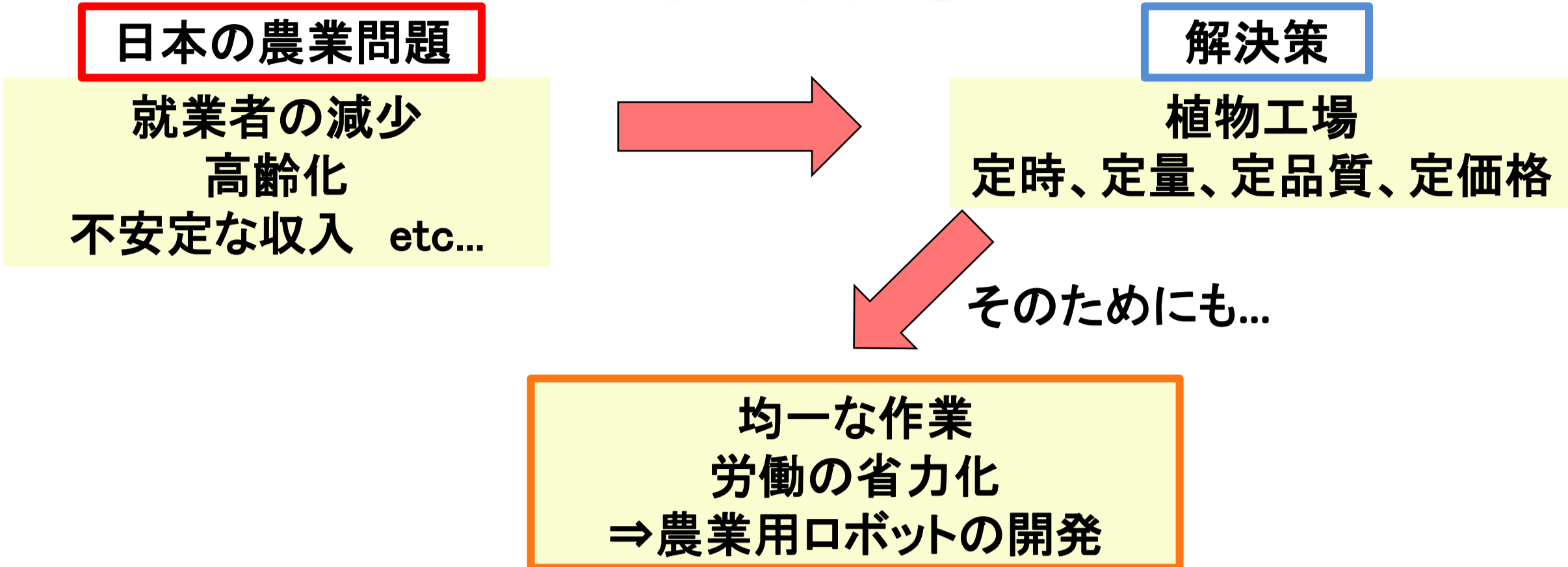


# マルチオペレーションシステム

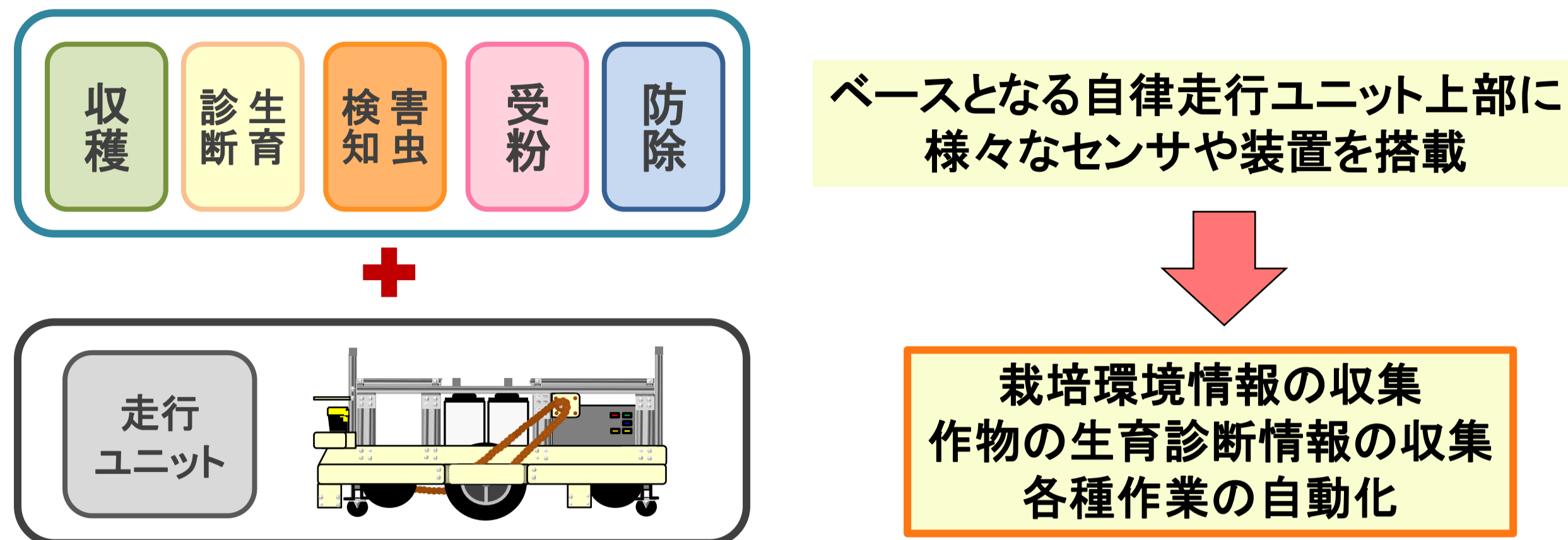
## —キュウリ収穫ロボットと受粉ユニット—

農業機械システム工学研究室 @ 愛媛大学 農学部 食料生産学科

### 研究背景

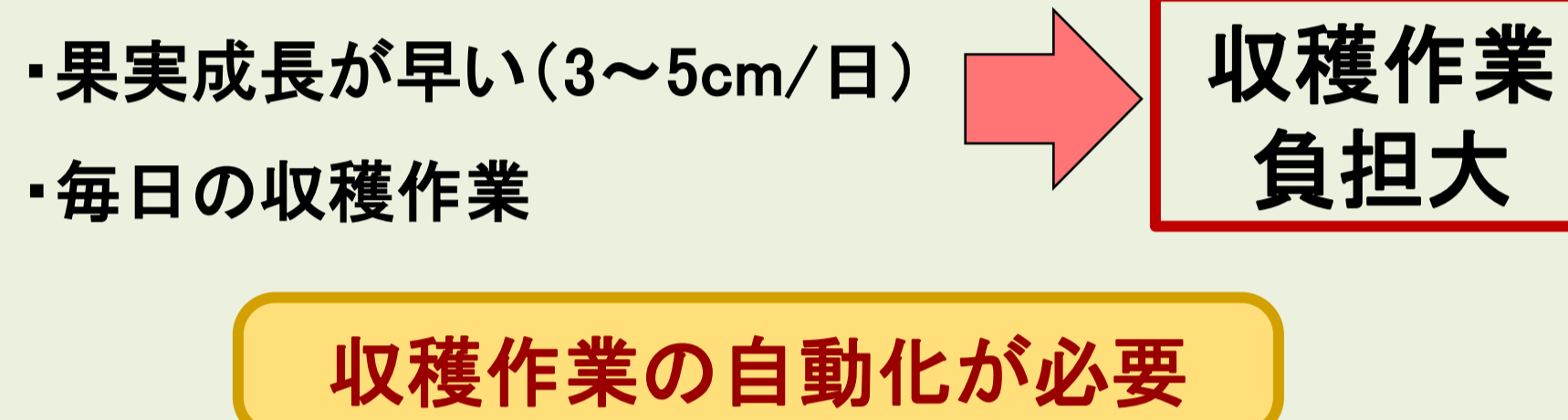


### マルチオペレーションロボットとは

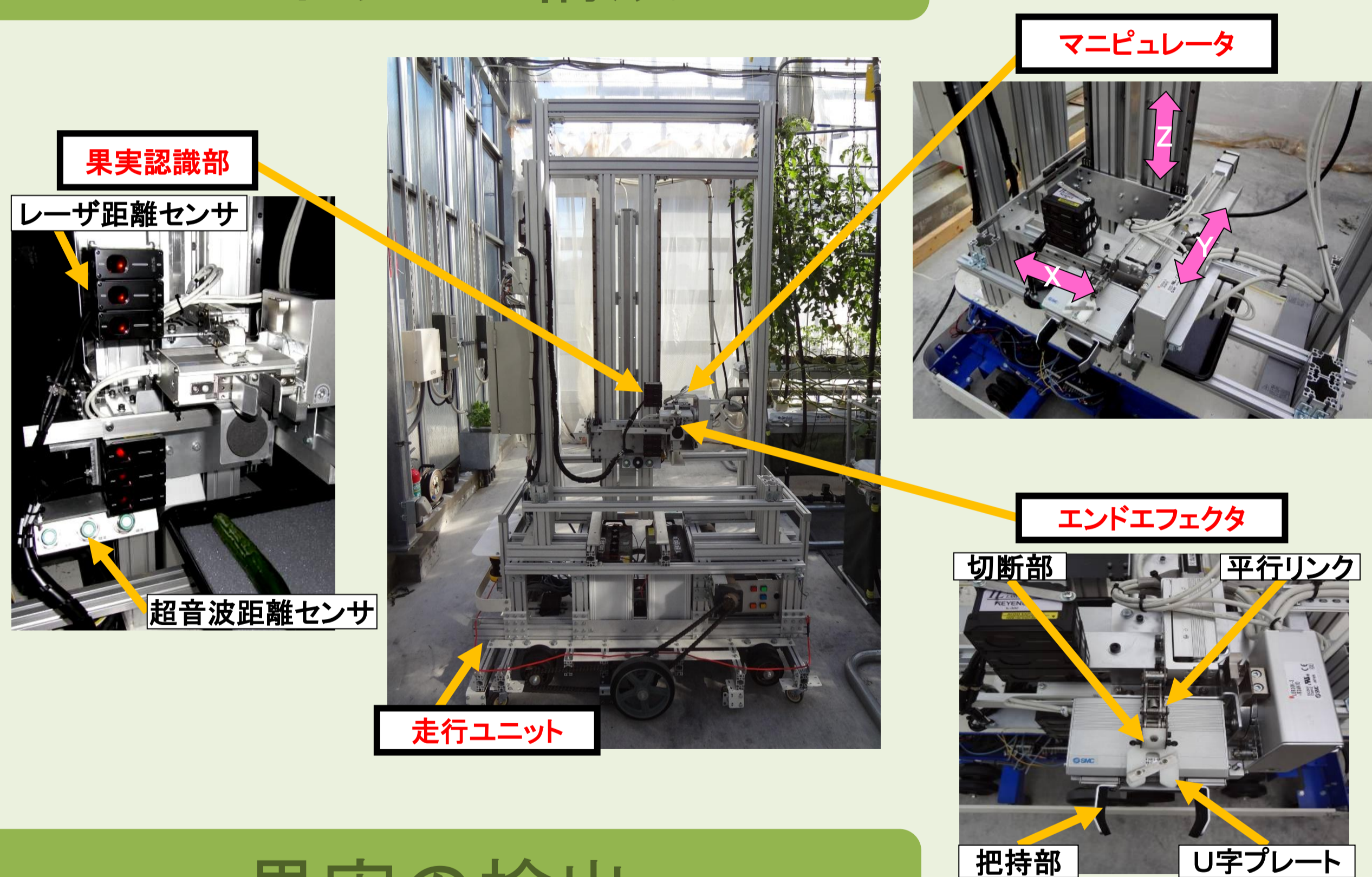


### キュウリ収穫ロボットについて

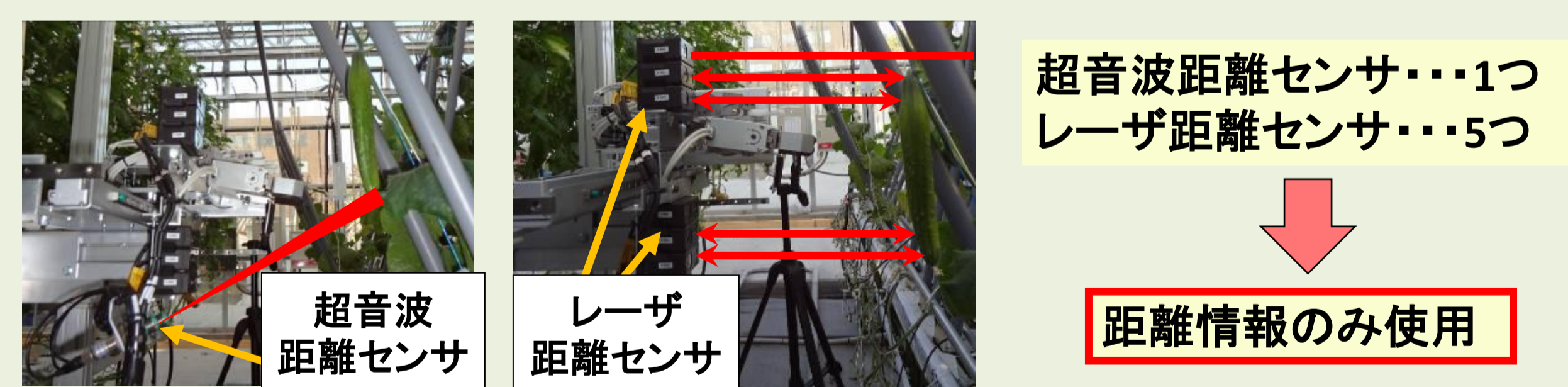
#### 研究背景



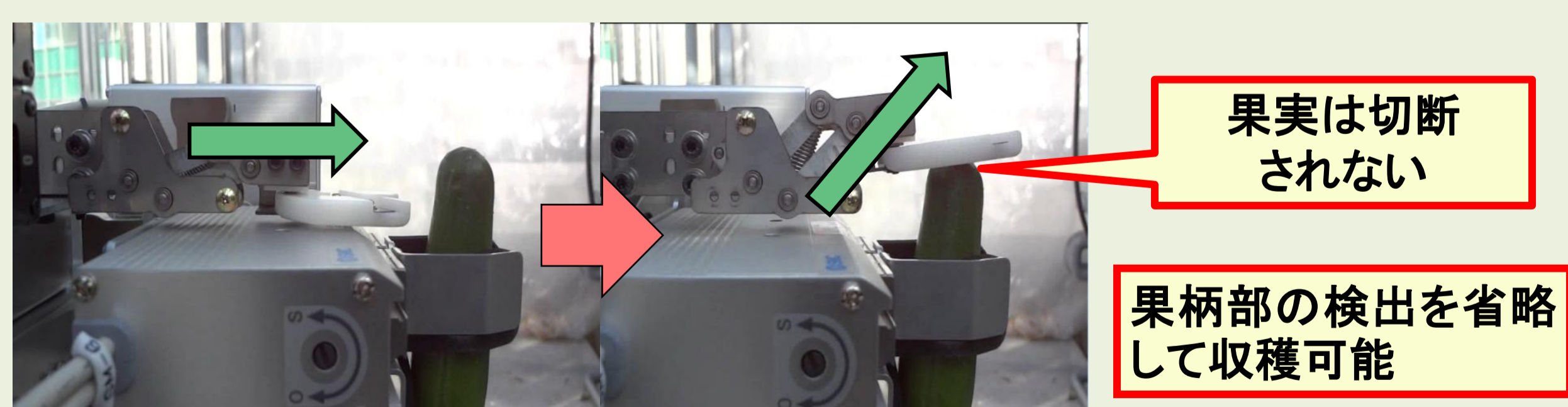
#### ロボットの構成



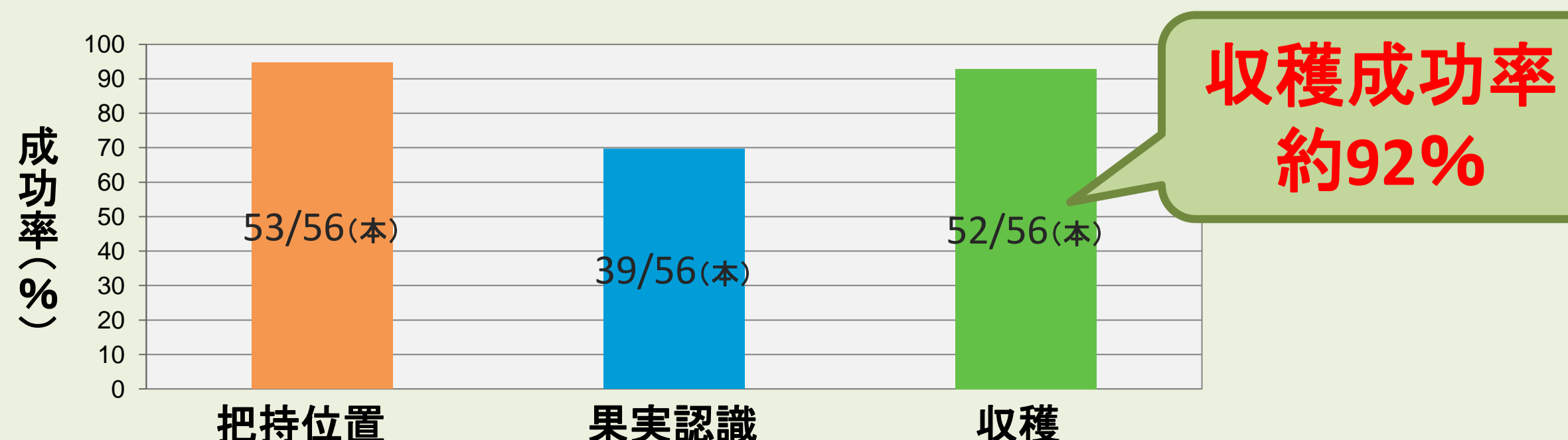
#### 果実の検出



#### 果実の収穫

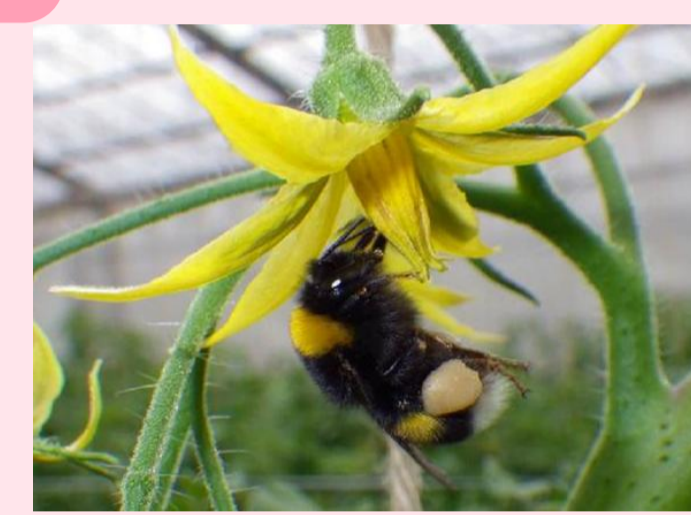
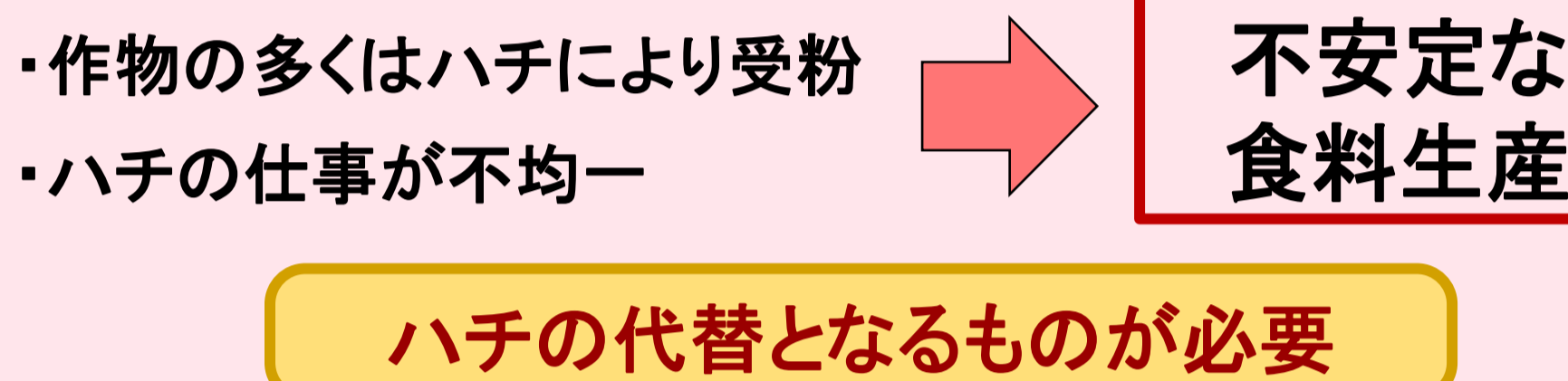


#### 実験結果

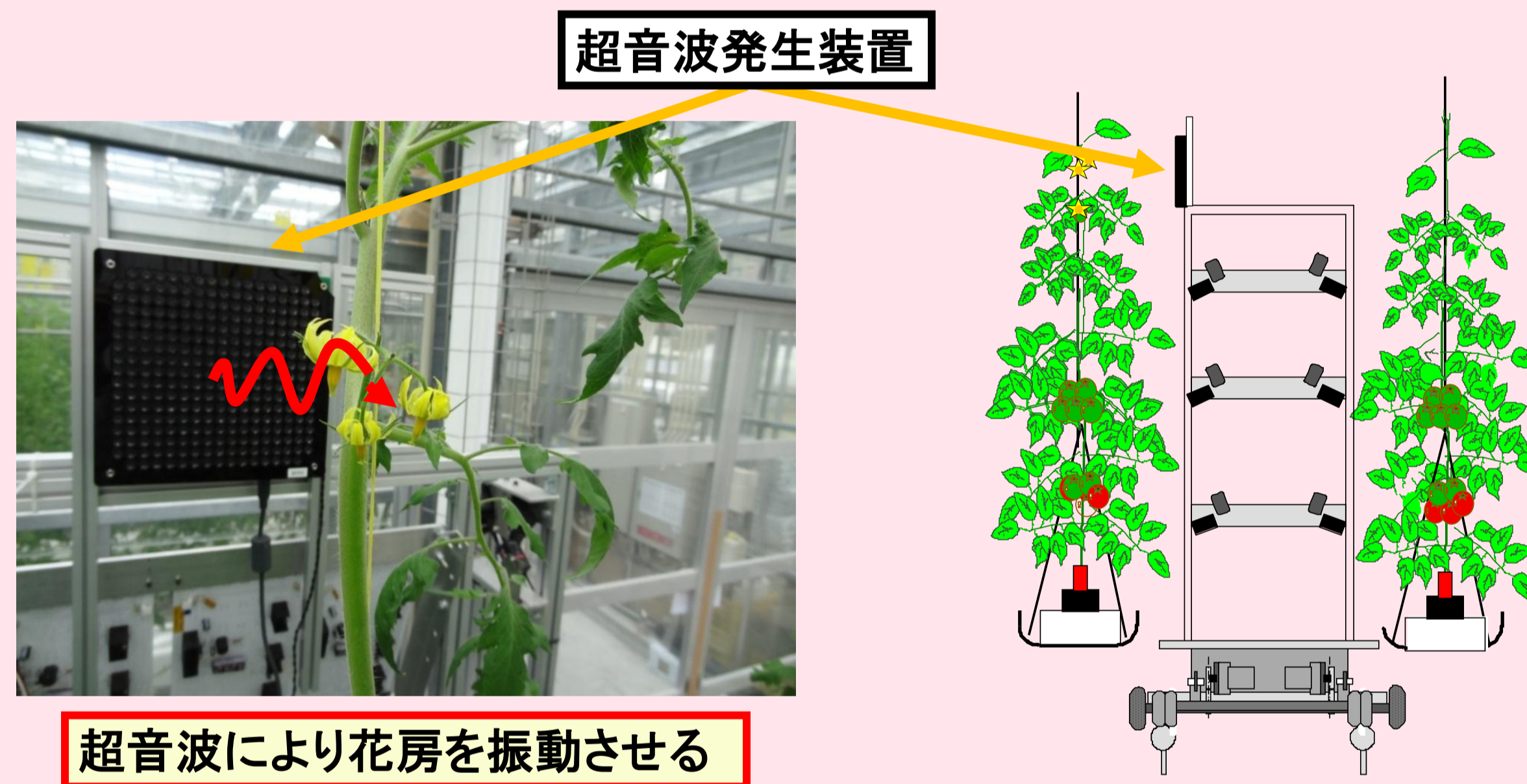


### 受粉ユニットについて

#### 研究背景

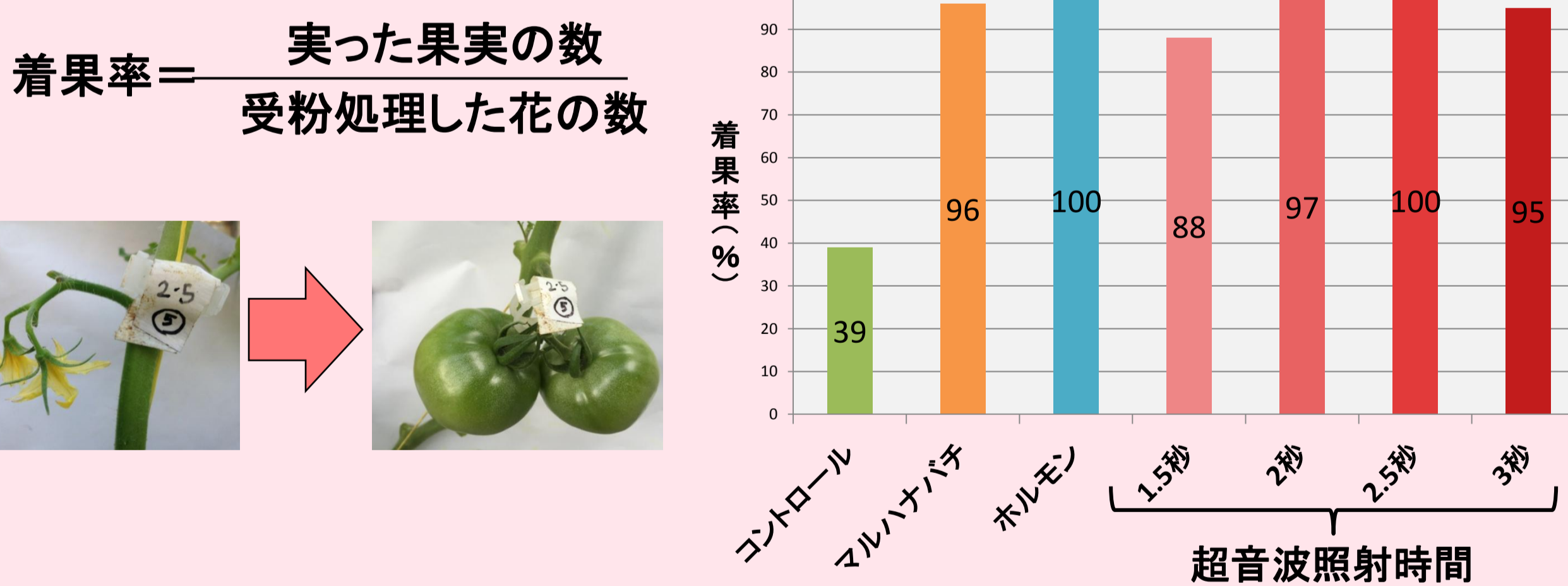


#### ユニットの外観

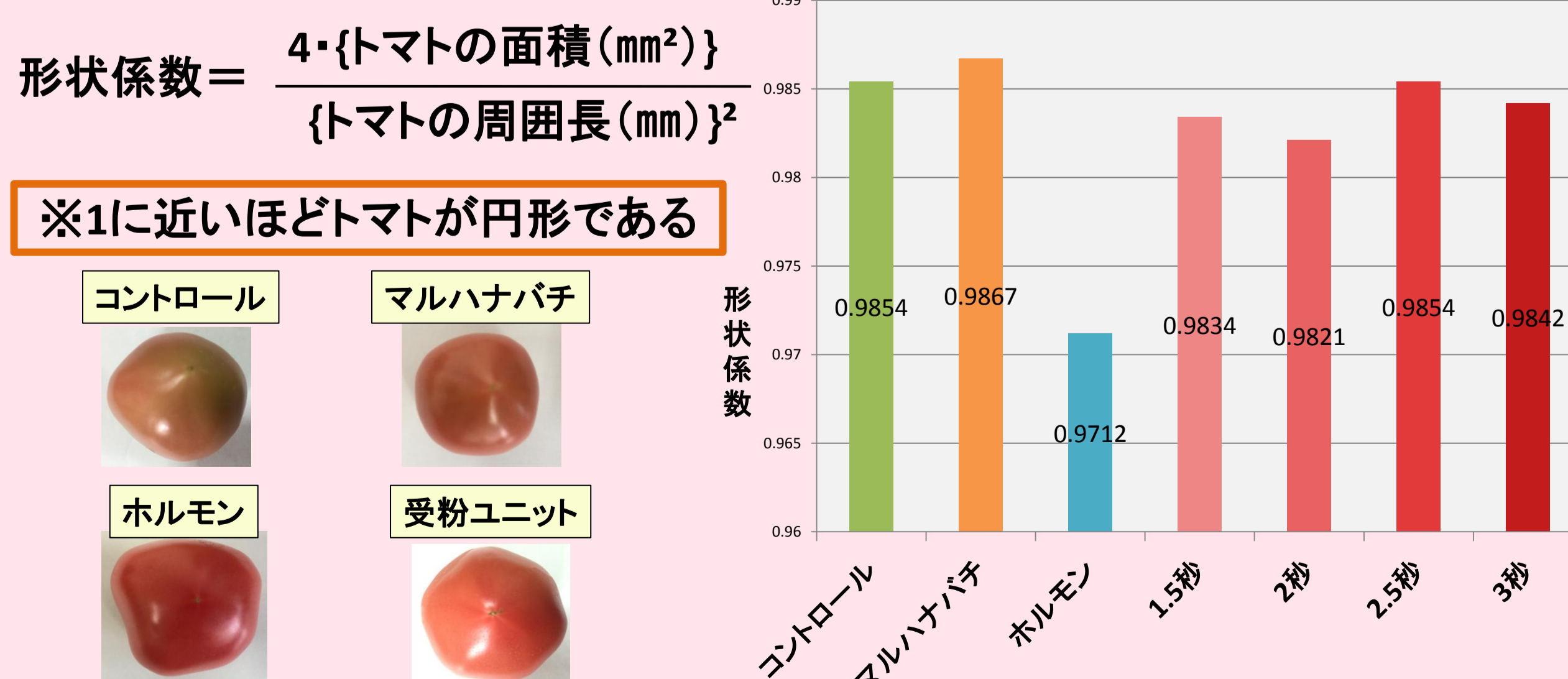


#### 実験結果

##### 各受粉処理におけるトマトの着果率



##### 各受粉処理におけるトマトの形状係数



**受粉に最適な超音波照射時間は2秒以上  
 受粉ユニットはトマトの形状に影響を及ぼさない**