

東京農業大学は、自律移動ができる四足歩行ロボットを活用した、次世代型ブドウ栽培システムの確立に向けた研究を進める。ロボットにカメラや環境

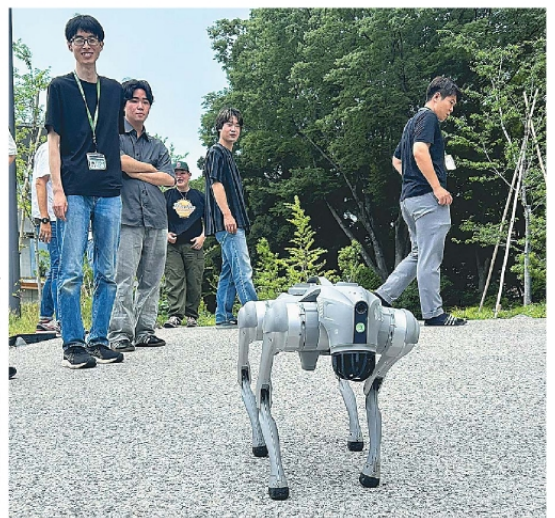
四足歩行ロボで ブドウ省力栽培 東京農大が研究

センサー類を載せて園地を歩かせ、生育予測や省力栽培につなげる。2029年には、このシステムで栽培した醸造用ブドウでワインの製造を目指すとしている。

同大学地域環境科学部の左村公准教授を中心とする研究グループで取り組む。ベースとなるロボットは中国メ

ーカー製の「Go2」で、中型犬ほどの大きさ。最大時速3・7キロで自律歩行する。研究では、高性能な画像認識システムを載せて園地を歩かせて、ブドウの房の成長具合や葉の状態などを分析し、収穫量や病害リスクを予測。土壌水分センサーによるかん水時期の通知機能や、温湿度など園地の環境データを収集する機能なども開発する計画だ。背中にロボットアームを追加するなどの拡張も視野に入れる。

(藤平樹)



授業で披露した四足歩行ロボット(左村准教授提供)