食と農と大地のソリューションカンパニー ISEKI

キセキロボット田植機
PRJ8〈8条植〉

# ロボット田植機（8条植） 有人監視型 ドリームパイロット

# さなえ PRJ8

使用者の監視下において、リモコン操作での無人作業ができる!!

リアルタイム可変施肥仕様も新登場。（FV型）




# 軽労化 人材確保 規模拡大

＊写真はテスト機です

## ■装備表

| 型式 | 区分 | 有人監視型ロボット田植機 | リアルタイム可変施肥機能 | 多目的仕様 | 自動化 | | | | | | ロボット専用装備 | | | | | | | | 操作 | | | | | | | | 走行関係 | | | 前輪 | | 後輪 | | その他 | | | 植付関係 | | | | | | | | | | ロータ | | 施肥関係 | | | | | | | | アグリサポート |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | | RTK2周波（RTK-IGNSS＋IMU） | 直進アシスト | 条間アシスト | 自動旋回（バック旋回有） | 自動植付（エリア指定） | | リモコン 到達距離300m | リモコン 液晶モニタ | リモコン 油圧感度調整 | リモコン ロータ高さ調整 | リモコン 苗取量・植付深さ調整 | 緊急停止・一時停止・解除 | シートスイッチ | ハイモニターパネル＆カラー液晶モニタ | ハンドルチルト調節 | アクセル調節（オート＋フート） | アクセル制御 | さなえDXシフト前レバー（HST・電動） | 旋回制御（さなえZターン） | ハンドル制御（ブラシレスモータ） | オートデフロック | 強制4駆制御 | 前輪サスペンション | さなえスーパーZターン | 広幅ハイラグフランジ（φ60×95） | 広幅フランジ（φ60×142） | 太リムφ950（11枚ラグ） | 湿田用太リムφ950（12枚ラグ） | 補助苗枠 空苗箱回収レール | 補助苗枠 NEW電動苗レール | 補助苗枠数（枚） | 電動フロントマーカ（水準マーカ） | 油圧式ローリング制御 | 電動あぜクラッチ（自動復帰機能付） | 苗タンク端寄せ（ヒタ寄せ） | 畦際植え（ヒタ植え） | 植付部エアサスペンション | 電子制御比例分昇降制御 | 植付深さ制御 | 電動苗取り量 | さなえDXロータ（モータアシスト） | 電動ロータ上下調節 | 電動施肥量調節 | エアー排出方式 | ブロアー温風吸込み | 施肥シャッター | 電動試し繰出し | ビタマキ（無施肥区間解消） | |
| | | R | FV | H | | | | | | | | | | | | | | D | | | | | | | | | | | | 4 | | 4 | | | | | | | | | | | | L | | F | | | | | | |
| PRJ8D | RL | ○ | | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | 両側 | 8 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | RLF | ○ | | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | 両側 | 8 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | RLFV | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | 両側 | 8 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | RASL4 | ○ | | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | 32 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | RASLF4 | ○ | | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | 32 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | RHUJLF | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | | 32 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |

## ■主要諸元

| 名称 | | | | | | | | | | | | | |




## ■ロボット田植機のメリット

**軽労化**

短い時期に集中する田植えの適期。広大な面積の植付作業はオペレータに大きな負担を掛けます。ロボット田植機なら疲労を軽減できます。

**人材確保**（オペレータ）

ロボット田植機が熟練者並みの精度で作業を行うので、初心者でも作業ができ、担い手、プロ農家にとっての課題であるオペレータ不足を解消できます。

**規模拡大**

疲労軽減とオペレータ不足を解消することで、さらなる経営規模拡大ができます。



国立研究開発法人農業·食品産業技術総合研究機構が保有する特許技術（特許第7019179号、特許第7100358号、特許第7445984号、特許第7466201号）を使用しています。




効率的な肥料散布でコスト削減

リアルタイム可変施肥機能搭載

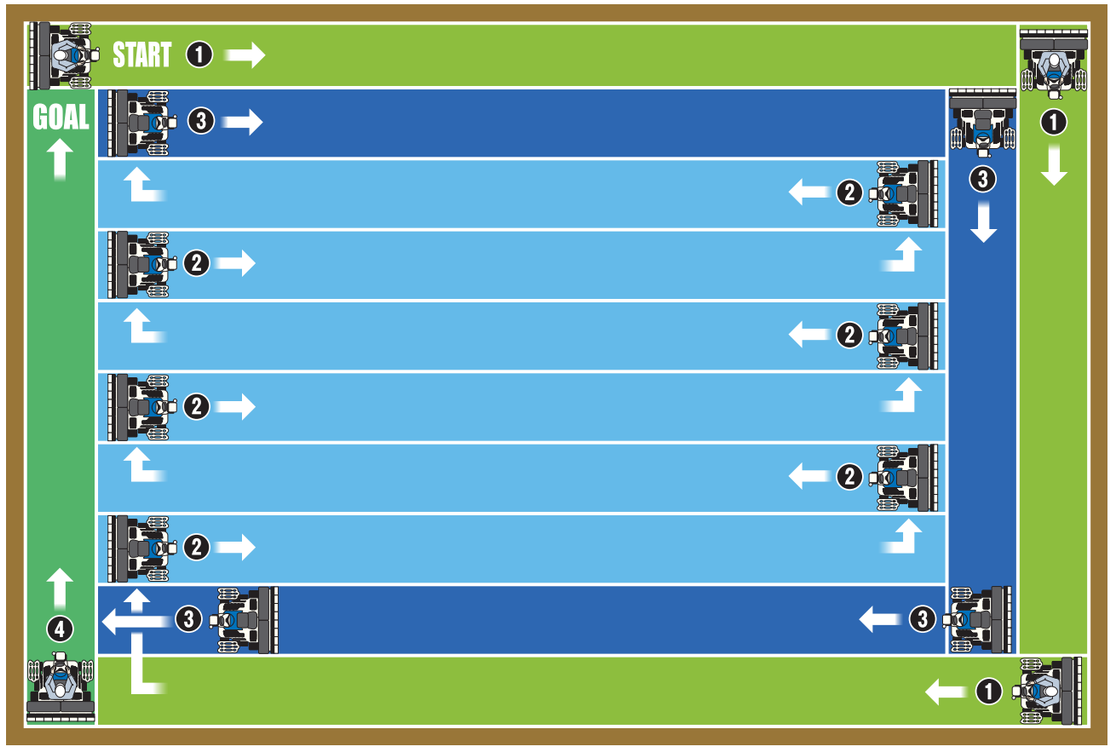



苗補給回数の削減で効率的

32枚の補助苗枠搭載

## ロボット田植機の4ステップ

❶ティーチング工程（ほ場形状の取得）　❷自動往復工程
❸自動内周工程　❹仕上げ工程




### 手動 ❶ティーチング工程（ほ場形状の取得）

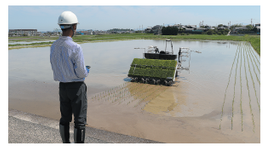
はじめに3辺を手動で植付けすることで、ほ場の形状を取得します（空走りは不要）。自動で作業経路を作成します。



作業と同時にほ場の形状を取得

### 自動 ❷自動往復工程

ほ場の形状の取得後は、自動で往復植えをします。
一往復ごとにあぜ近くで自動減速·停止します。





リモコンで往復植えスタート

### 自動 ❸自動内周工程

内周を自動で植付けます。





往復植えが終わりに近付くと、あぜクラッチを制御して、内周植え8条となるよう自動調整します。

### 手動 ❹仕上げ工程

残った1辺を手動で植付けます。





### ■リモコン

カラー液晶で分かりやすく表示し、300m先まで電波が届きます。

※ただし、周辺環境によっては300m以下でも通信できない場合があります。



### ■オートデフロック

旋回時にタイヤの空転を感知すると、オートデフロック機構が働き、推進力を維持します。



### ■強制4駆制御

さらに強力な推進力が必要になった場合には、自動で強制4駆が作動します。また、リモコンでも操作可能です。

