



ほ場形状の取得は植付と同時に自動で行うので、
空走りが不要!

PRJ8D-RLF

作業は
リモコン
操作で!

■ 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。

オペレータ
人 材 確 保

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出願技術(特願2018-049297、特願2018-214670)を使用しています。



PRJ8D-RLFV

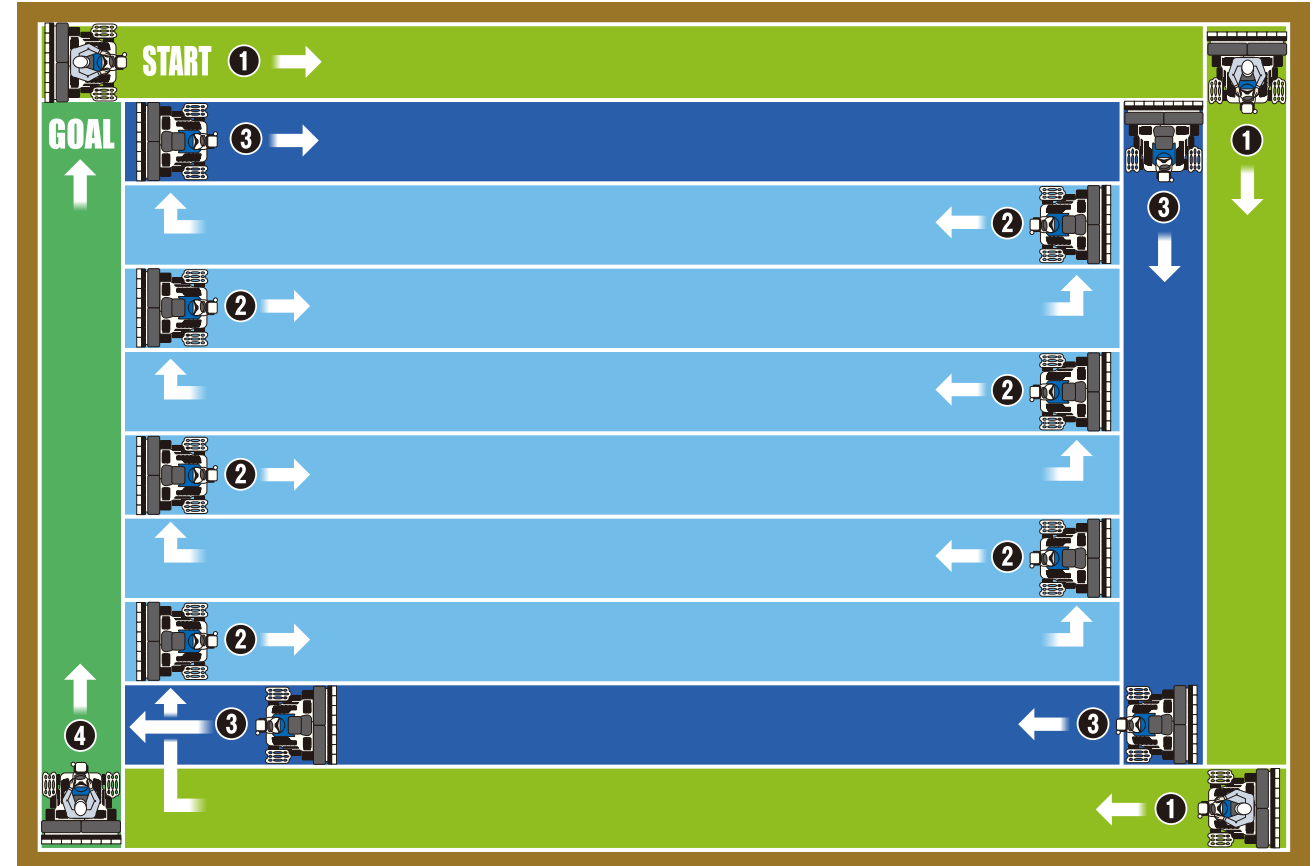


PRJ8D-RASLF4

リアルタイムで可変施肥が可能。

ロボット田植機の4ステップ

- ① ティーチング工程(ほ場形状の取得)
- ② 自動往復工程
- ③ 自動内周工程
- ④ 仕上げ工程



手動 ① 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 ② 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 ③ 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 ④ 仕上げ工程

残った1辺を手動で植付けます。



■ リモコン

自動作業で使用。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。



■ 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。

