

果菜類の植物工場及び完全自動栽培の実現に向けた自動授粉・収穫ロボットシステム

課題

工場型施設において葉物野菜が栽培されていますが、果実を栽培している工場はほとんど存在しません。その理由として植物工場内でミツバチを飛ばすことが困難であることが挙げられます。太陽光の届かない工場ではミツバチを持続的に飛ばすことができません。大局的には、地球温暖化や農薬散布によるミツバチの減少と、それに伴う多くの作物への影響が問題視されています。完全自動栽培を実現するにあたり収穫作業だけではなく、授粉作業の自動化も求められています。

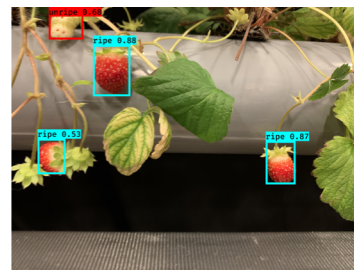


ソリューション

花・果実の検出アルゴリズム、授粉・収穫アタッチメントを搭載したロボット、それらを複合した果実の生産管理ロボットシステムの開発を行なっています。また、世界で初めてロボットによる授粉でイチゴを実らせることに成功しています。

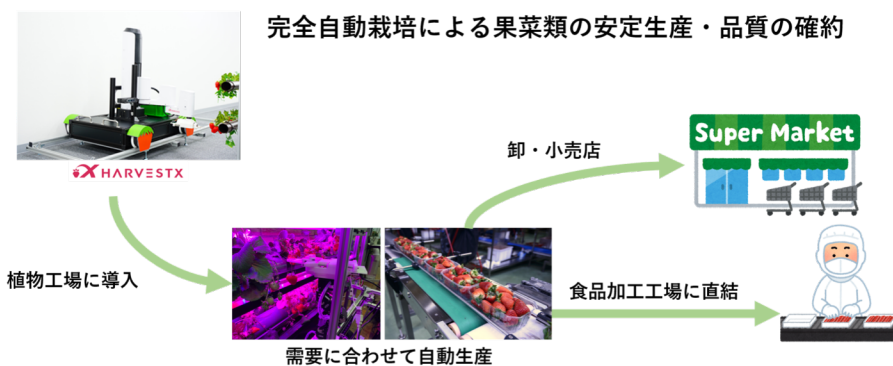


XV1 (レール駆動型)



検出アルゴリズム

HarvestXが実現させる未来



チーム



市川 友貴
代表取締役



服部 星輝
Engineer



渡邊 碧為
Engineer

ウェブサイト



<https://harvestx.jp>