

## 葉物野菜の高収量・省力化栽培を実現する除草ロボット開発

### 開発のねらい

除草作業の省人化、省力化を目指し、野菜の生育性向上や収量のアップを狙った、葉物野菜の狭ピッチ株間を除草する除草ロボットとそのドッキングステーションの開発

### 開発の概要

除草ロボットの移動プラットフォームの特許取得

列をなして発芽している野菜が栽培されている圃場で2列の株を跨いで作物を踏まずに自動で走行。進行しながら、除草デバイスが左右に揺動して動くことで、野菜の株列方向だけでなく、株間方向の除草が可能。ドッキングステーションは除草ロボットの自動充電をはじめ、除草ロボットの自動作動タイマーの設定ができる。そのほか圃場の設備のICTやIoTを実施可能。

### 特長

除草ロボット:

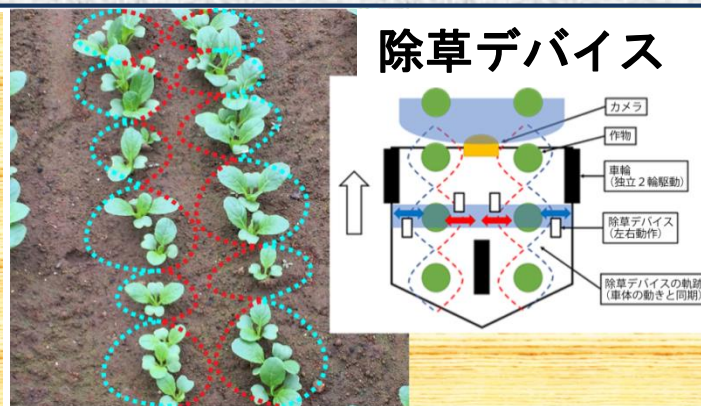
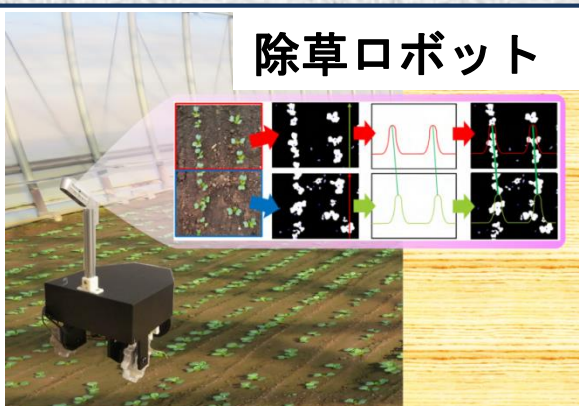
- ・ 30cm四方、約10kgの車体サイズ
- ・ 株間12cmの狭ピッチ間を株列、株間除草
- ・ 稼働時間：2時間

ドッキングステーション:

- ・ 高さ;123cm 幅;72cm 奥行;68cm
- ・ 圃場のコーナーに置けるよう三角形の形をしている。
- ・ 除草ロボットの充電、タイマー設定、圃場のICT、IoT化
- ・ AC100V単相, AC200V単相, 3相對応可能
- ・ 最大出力100W

### 用途

ハウス栽培、路地栽培された葉物野菜の圃場で除草ロボットが、自動走行での株列、株間方向の除草ができる。ドッキングステーションを圃場の角に置くことで、タイマー設定で、決められた時間に自動で行うことができる。土壌センサーや散水などの圃場の設備をスマート化することができる。



### お問い合わせ先

【所在地】 〒360-0231 埼玉県熊谷市飯塚362-1

【連絡先】 TEL 048-567-3030 FAX 048-567-3031 技術業務部 水野  
<https://www.kk-sanwa.jp/index.html>

