

栗収穫ロボにお任せ

熊本県立大学などは、栗の収穫から運搬まで自動で行うシステムの開発を進めている。ロボットが栗園を自動で走り回り、地面の果実やいが(球果IIきゅうか)を拾い集め、指定場所まで運搬する。重労働である収穫を自動化し、産地維持を狙う。2024年度中の試作機完成を目指す。

栗の収穫は、火ばさみで拾うなど、中腰での手作業が一般的で、機械化が進んでいない。

同大学の松添直隆教授は「安全・安心な産地の栗は、需要が多いのに収穫作業や高齢化がネックで面積が減少している。生産のスマート化に未来が懸かっている」と意義を語る。

システムは夜間や早朝の収穫も可能にする。収穫遅れによる品

熊本県立大など開発

質劣化やイノシシの被害が減り、販売価格や収量の増加も期待される。全ての品種に対応できる。

ポイントは自動走行だ。ロボットトラクターなど農業ロボットの多くは、人工衛星からの位置情報を利用するが、葉が生い茂る栗園では衛星の信号を受信しにくい。

開発中のシステムでは、園地内の木の幹にマーク(ARマーカ)を設置して、ロボ

ットのカメラで木を一本一本識別させることで、迷わないようにする。

同県山江村で10月に開いた検討会で、栗農家・谷川正一郎さん(69)は「高齢者や女性でも使える機械を作ってほしい」と期待を込める。

システムは、熊本高専、末松電子製作所、地方経済総合研究所と共同で研究。農研機構生物系特定産業技術研究支援センターの支援を受ける。

開発中の栗収穫ロボット
(熊本県山江村で)

