
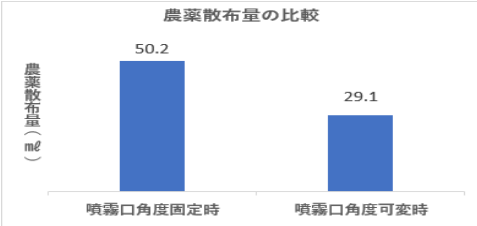


研究室名	蓮田研究室 学会発表
------	-------------------

【発表者について】アンダーラインは本学教員、研究員および技術職員、○は発表者、※は大学院生、卒研生または卒業生

発表時期	2018年12月22日											
学会名	第3回ロボット技術教育シンポジウム											
演題名	ハウス内で自律走行する農薬散布ロボットの開発											
発表者	○ 稲村 啓希 (情報電子3年) 床井 俊彦 (情報電子4年) <u>蓮田 裕一 (帝京大学理工学部)</u>											
内容	<p>農薬散布中の健康被害や事故を防ぐため、ロボットを用いた無人化が強く要望されている。ハウス内では空気が循環しないため、露地栽培に比べて働く人が農薬を吸入・接触する機会が格段に増え、農薬による健康被害が生じている。また、苺等の作物は畝に植えたばかりの時期に害虫が発生しやすい[4]。苺は畝に植える際に株間を30cm開ける必要があるため、畝全体に農薬を散布すると作物の隙間にも散布してしまい無駄が生じる。</p> <p>本研究ではビニールハウス内で農薬散布による健康被害を無くすために、噴霧器と農薬タンクを搭載した農薬散布ロボットの開発を行った。</p>											
関連画像	<div style="display: flex; align-items: flex-start;">  <div style="margin-left: 20px;"> <p style="text-align: center;">農薬散布量の比較</p>  <table border="1" style="margin-top: 10px;"> <thead> <tr> <th></th> <th>農薬散布量 (ml)</th> <th>散布時間 (秒)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>噴霧口角度固定時</td> <td style="text-align: center;">50.2</td> <td style="text-align: center;">7.53</td> </tr> <tr> <td>噴霧口角度可変時</td> <td style="text-align: center;">29.1</td> <td style="text-align: center;">4.37</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" style="margin-top: 10px; width: 100%;"> <tr> <td>削減率(%)</td> <td style="text-align: center;">41.97</td> </tr> </table> </div> </div>		農薬散布量 (ml)	散布時間 (秒)	噴霧口角度固定時	50.2	7.53	噴霧口角度可変時	29.1	4.37	削減率(%)	41.97
	農薬散布量 (ml)	散布時間 (秒)										
噴霧口角度固定時	50.2	7.53										
噴霧口角度可変時	29.1	4.37										
削減率(%)	41.97											