

• 第11回 自動化・ロボット化(1):

---

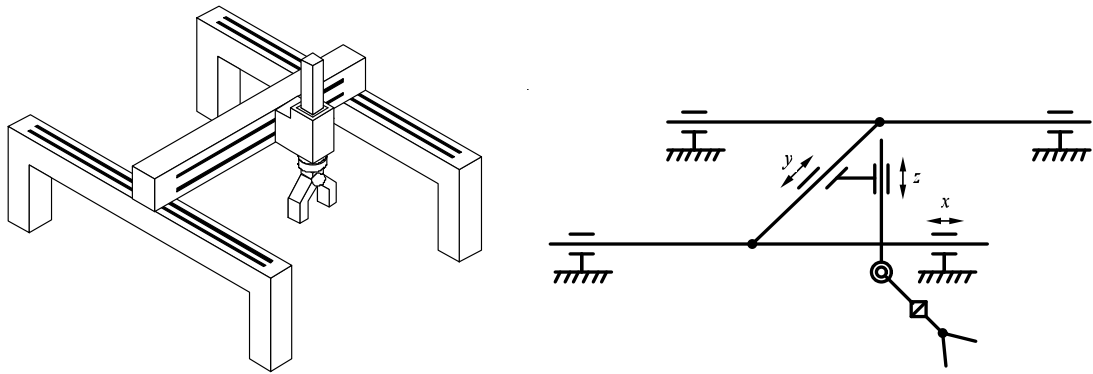
1. 農業機械の自動化の役割と必要性

2. ロボットシステムの構成

マニピュレータ、エンドエフェクタ、マシンビジョンおよびセンサ、移動機構について説明し、以下の項目について詳述する。

・マニピュレータの種類（直角座標型、円筒座標型、極座標型、多関節、SCARA）と対象物の栽培様式

・エンドエフェクタの設計と対象物の力学的特性



直角座標型マニピュレータの機構



イチゴの内成り栽培と直角座標型マニピュレータ