

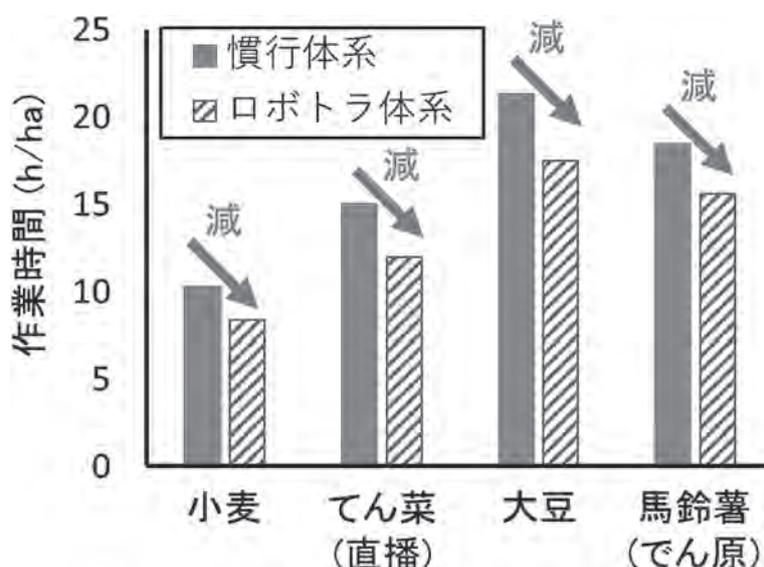
表2 協調作業での作業時間短縮程度

	①(1作業)		②(2作業)		③(2作業)	
トラクタ	ロボット	有人	ロボット	有人	ロボット	有人
作業機	パワーハロー	パワーハロー	パワーハロー	グレンドリル	ストローチョップ	リバーシブルプラウ
協調/慣行 (作業時間 百分比)	58		72		74	

40%以上削減!

25%以上削減!

注) 1 作業協調は同じ作業機をつけた場合、2 作業協調は異なる作業機をつけた場合。



注) ロボトラ体系では将来的に作業精度もさらに向上した場合を想定し、中耕除草、培土でもロボットトラクタを使用しています。

図2 畑輪作におけるロボット体系および慣行体系での作業時間

3. 留意点

- (1) ロボットトラクタの使用は、「農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン」を遵守してください。
- (2) 今後ソフトウェアやセンサ類は随時改良、更新され、作業精度向上および機能拡大が見込まれます。

(成績名：ロボットトラクタの適用作業及び作業時間の短縮効果)

もう少し詳しい情報はこちら
 検索は、「農業技術情報広場、一般課題R1」で



本技術内容についての問い合わせ先
 道総研十勝農業試験場
 電話 (0155) 62-2431
 E-mail: tokachi-agri@hro.or.jp