

令和3年度 農業食料工学会東北支部会 研究発表会 講演プログラム

【口頭発表】 9:00~11:45:

【9:00~9:45】 第1セッション 座長：弘前大学 叶 旭君 氏

0-1, エダマメ外観品質分類用の物体検出 AI 作成におけるアノテーション範囲の決定方法の確立

○森 智洋¹・片平光彦²

(1: 岩手大学大学院連合農学研究科 2: 山形大学農学部)

0-2, エネルギー自給型の超軽量除草ロボットに関する研究 (第2報)

—各種作業機の試作—

山本聡史・○佐々木一樹・西村洋・保田謙太郎

(秋田県立大学)

0-3, 水田用除草ロボットの性能評価

山本聡史・○杉本初陽・西村洋・保田謙太郎

(秋田県立大学)

【10:00~10:45】 第2セッション 座長：山形大学農学部 中坪あゆみ 氏

0-4, 植物生育管理のための低コスト肥料管理システムの開発

○上田翔・張樹槐・叶旭君

(弘前大学農学生命科学部)

0-5, マメ科混播草地における草種識別法の検討 (第二報)

○大出亜矢子・田中勝千

(北里大学獣医学部)

0-6, UAV リモートセンシングを応用したほ場水分量の評価

○田邊 大・冠秀昭

(農研機構東北農業研究センター)

【11:00~11:45】 第3セッション 座長：秋田県立大学 山本聡史 氏

0-7, ブロッコリー選別自動収穫機の開発と課題

○星太介¹・宮和佳子¹・新妻俊栄¹・中田健信²

(1: 福島県農業総合センター 2: マイコム株式会社)

0-8, GNSS ガイダンスを利用した牧草反転の作業短縮効果

○兒玉 翼¹・田中惣士¹・長坂善禎²

(1: 農研機構東北農業研究センター 2: 農研機構農業ロボティクス研

究センター)

0-9, RTKGNSS 搭載型 UAV による自動均平作業実現に向けたほ場内凹凸計測
精度の評価

○田中 惣士¹・冠 秀昭¹・長坂 善禎²・山下貴史³・林 和信³

(1: 農研機構東北農業研究センター 2: 農研機構農業ロボティクス研
究センター 3: 農研機構農業機械研究部門)

注: 発表番号に太字・下線付きの課題は学生発表