

# ① 青ねぎ収穫機

## 【技術の特徴】

- 人手を要していた収穫の作業時間削減や軽労化が可能
- 3・4条刈り電動モータ駆動式(発電機併用)
- 2名(操縦者、補助者)で収穫作業実施可能
- 刈取りは、立ったままできるため、足腰、つま先などへの負担が軽減



## ② ぶどうAI粒数推定システム「粒羅(つぶら)」

### 【技術の特徴】

- AIによりカメラを向けるだけで摘粒時期の粒数を確認することで勘に頼らない管理ができ、作業水準を平準化
- 新規雇用者やパート従業員が作業を行う際の粒数確認時間を短縮可能
- iOS・Androidのスマートフォンに対応、アプリ使用時の通信環境は不要



粒数を表示

### ③ 営農支援アプリ「フルベジナビ」

#### 【技術の特徴】

- 果菜類に特化した営農支援アプリ、LINE・PC・スマホで作業記録の入力が可能
- 勤怠管理や出荷記録の機能も搭載
- 農研機構のWAGRIと連携、収量予測機能により最適な栽培管理が可能



## 作業を記録する



▶日付、作業者、ハウスなどを複数選んで一回で入力できます

**作業記録の複数入力**

「日付、作業者、ハウス」を複数選択すると、選択内容に応じた作業記録がまとめて作成されます。  
(\*マークの項目は1つ以上の選択が必要です。)

日付\*  
12/11 12/12 12/13

作業者\*  
広島はなこ 山口しろう 島根たろう

作業内容\*  
収穫

ハウス① ハウス② ハウス③

回転数

年度

品種  
ミラージュ

コメント

保存する

キャンセル

▶作業時間の可視化が可能。次作の振り返りや分析に。

日付	作業内容	作業時間	ハウス
8月18日 (木)	撒種	240分	A
8月18日 (木)	草かき	150分	C
8月20日 (土)	撒種	240分	A
8月20日 (土)	誘引	225分	
8月20日 (土)	誘引	390分	
8月21日 (日)	撒種	435分	
8月26日 (金)	撒種	420分	
8月27日 (土)	撒種・播種	340分	
8月28日 (日)	草かき	480分	
8月28日 (日)	収穫	360分	
8月29日 (月)	播種	120分	
8月29日 (月)	収穫	420分	

【作業別の時間割合】



写真も記録に残せます!

日付  
2024/07/01

記録者  
持続 ミライ

記録内容  
草刈り実施

画像



修正する





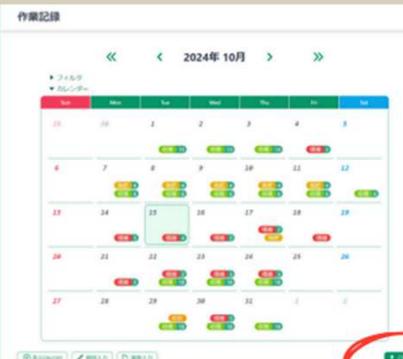
## 記録を見る



▶カラフルで見やすいカレンダー表示

作業記録

2024年10月



▶出荷記録はハウス・等級別などに設定して記録と閲覧が可能

勤務実績

表示メンバー: 広島はなこ

日付	出勤時間	作業
10/11日 (水)	14:51	山口しろう
10/12日 (木)	06:52	島根たろう
10/13日 (金)	06:59	岡山ようこ
10/14日 (土)	06:00	鳥取いちろう
10/15日 (日)	08:00	福岡さぶろう
10/16日 (月)	07:00	山形まこと
10/12日 (水)		
10/12日 (水)		
10/13日 (木)		
10/13日 (木)		
10/13日 (木)		

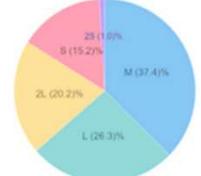
Excel出力

出荷集計

項目	値
総出荷数	99箱
総重量	396kg

内訳

2S	1箱 (4kg)
S	15箱 (60kg)
M	37箱 (148kg)
L	26箱 (104kg)
2L	20箱 (80kg)



LINEからも入力OK!

作業の開始を記録しました。

作業を記録する 出荷・確認する

施肥	草刈り	誘引	出勤・通勤
草かき	摘花・摘果	葉かき	自由記録
防除	収穫	選果	作業計画

▶作業記録はCSV形式、勤務実績はExcel形式で出力可能

## ④ トマトAI選果機

### 【技術の特徴】

- AIを活用し、傷等を判別することで各経営体の選果基準に適した選果が可能
- 既存の重量選果機にカメラ2台とPCを設置、動作中の通信環境不要
- 学習したすべての選果基準(特徴)で90%以上の精度を実現



The screenshot displays the interface of the Tomato AI Sorting Machine. The main window shows a camera feed of a tomato being processed, with a green bounding box around it. The interface includes a top status bar with the date and time (2024-11-21 17:45:56) and a large green '運転中' (Running) indicator. Below the camera feed, there is a list of counts and a table of classification results. A large white letter 'A' is visible in the bottom left corner of the camera feed. The bottom right corner shows recording settings, including a red '録画中' (Recording) indicator and a settings panel with fields for name, codec, and fps.

2024-11-21 17:45:56

ALL COUNT : 3  
A COUNT : 2  
B COUNT : 0  
C COUNT : 0  
D COUNT : 1

hanaoti	:	['A', 'NON', 'NON']	0
kizu	:	['A', 'NON', 'NON']	0
chuck	:	['A', 'NON', 'NON']	0
ware	:	['A', 'NON', 'NON']	0
green	:	['A', 'NON', 'NON']	0
whitepoint	:	['A', 'NON', 'NON']	0
togari	:	['A', 'NON', 'NON']	1

不良履歴リセット

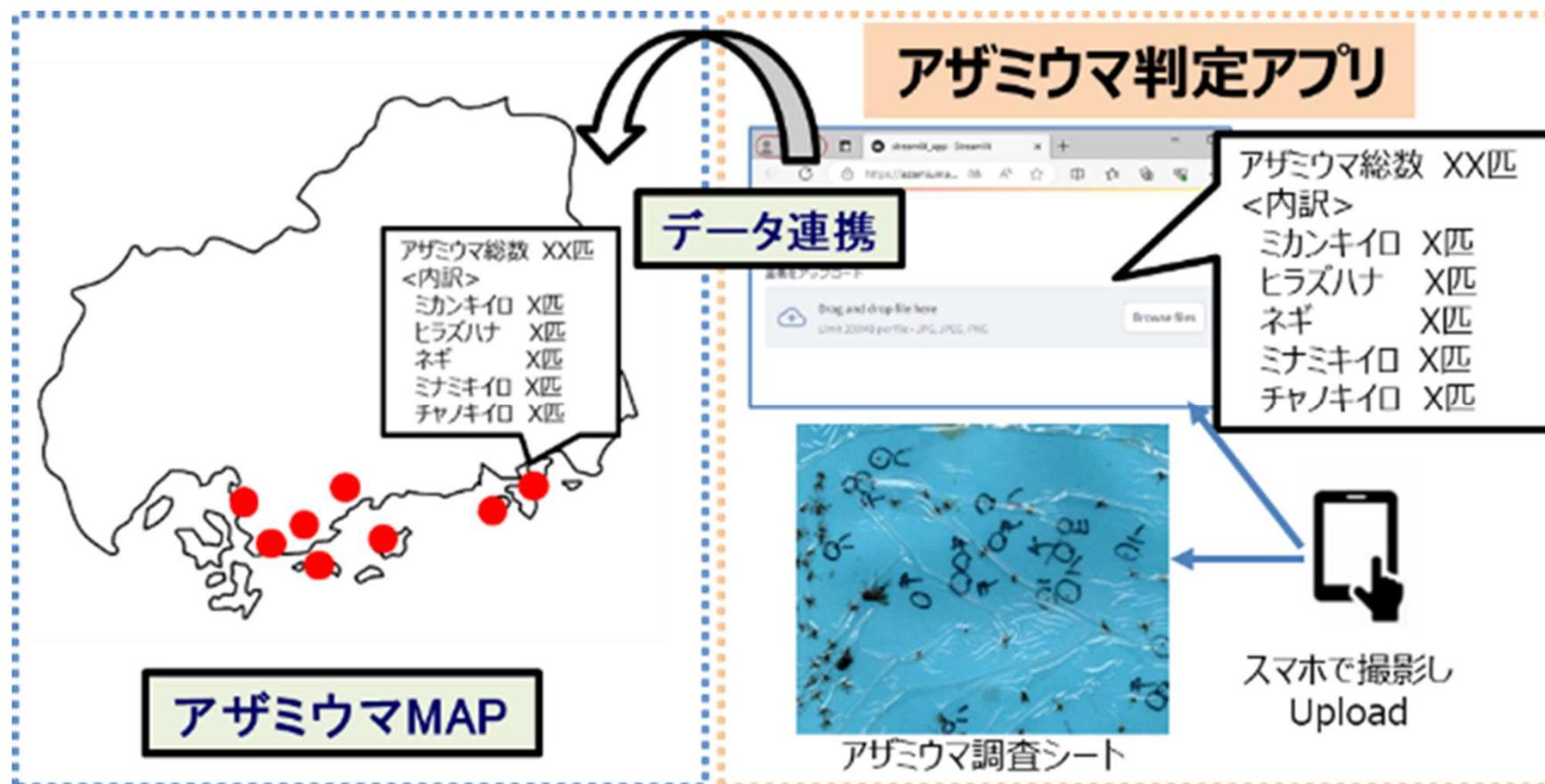
[deepi]  
name tomatov4  
[codec]  
codec DIVX  
fps 30

fps:23 ms:42.13285446166992 deepi ms:22.77517318725586 gpu\_busy:0

## ⑤ アザミウマ総数推定システム

### 【技術の特徴】

- 粘着シート画像を撮影するだけでAIによりアザミウマ総数を自動判定するシステム
- 手作業によるカウント作業が不要となり、調査にかかる労力を軽減
- マップ上でリアルタイムにデータ連携でき、迅速な防除判断が可能
- 現在、総数の判定は80%程度の精度を実現、今後は種類の判別機能も開発予定



## ⑥ 水稲ドローン施肥

### 【技術の特徴】

- マップ上で飛行ルートを設定することで、畦畔を挟んだ複数ほ場での一括散布が可能
- 複数機による同時飛行もでき、散布にかかる時間を削減
- 事前にドローンで画像撮影を行うことで生育状況に合わせた可変施肥も可能

