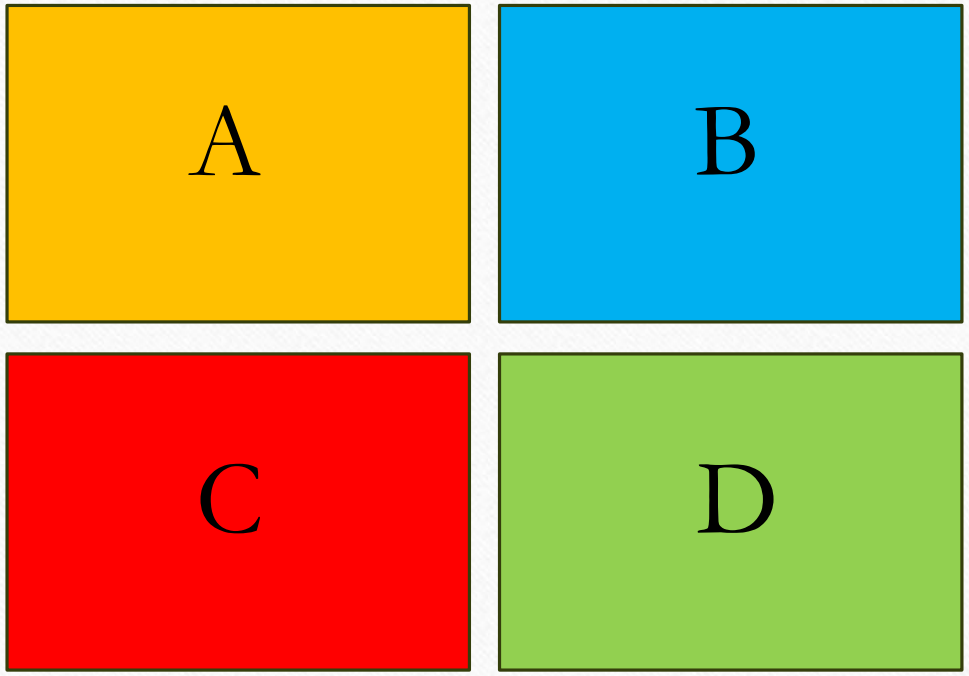
運用方法

協調運用
Aロボトラ、B手動・監視→
ロボトラCに移動・自動作業、A残り作業のちDへ
別区画に行く場合はロボを先行させる（補助必要）
肌感覚で1.2人で2人分の作業

・同一作業機がないのと水田圃場では区画が小さいので圃場内での同一圃場内での協調作業は運用が難しい
・大特免許取得者が複数名いる方が運用しやすい。
・播種は事前に耕起を進めておくと播種しながら、耕起を監視できるので運用しやすい
・収穫と残差処理が一番運用しやすい



圃場の例

実際の効果として

ロボットコンバイン

・初心者でも使える
・当時の機械はアシストモードのみなので
乗ってないといけないが現行機は無人
・乾燥機の操作など重要なパートにベテランが付ける

コンバインのキャビンの中の視界はかなり悪く、特に後ろと左側はほとんど見えておらず、初心者ほど心的負担が大きく作業が遅くなる。
また、ベテランでも慣れから事故につながりやすい。

実際の効果として

セクションコントロール施肥機

・重複散布がなく均一な施肥管理ができる
・施肥マップを利用した生育不良の作物のケアが簡単にできる
・初心者でも施肥作業ができる
・大豆間作小麦の播種に利用
・肥料の比重・粒形を記憶できるのでデータ計測が1回だけ

大豆間作小麦について

・通常播種
耕起（プラウ）→スタブル→施肥（ブロキャス）→整地（パワーハロー）→播種（ドリル）→鎮圧
・大豆間作播種
播種（セクションコントロール施肥機）のみ

メリット
使用する機材が少ない、播種作業が1ha約20分程度で終わる
基肥は無くてもあまり問題ない
デメリット
播種量が多いので種代が2倍～3倍程度掛かる
播種する時期がかなりシビア（葉の黄化し始め位、播種後雨または曇天が続く日）
大豆圃場でしかできない

実際の効果として

ハウス自動潅水、自動巻き上げ機

・ハウスの開閉作業、潅水作業が30分/日→1分程度
・重作業からスマホで指先作業へ軽減
・遠隔地でも操作できるので休暇中でもハウス管理ができる
・従来のプログラムよりもキメ細かい管理ができるので製品率、品質向上
・適正な温度、湿度、肥培管理ができ農薬散布量も削減
・トマト、キュウリの反収が3割向上したので、需要を超えた分のハウスを減らし余剰人員を新規作物のブロッコリーに転向

20:22
現行
個別操作
一括操作
大塚農場
自動制御
感度
ハウス2
温度 : +0.00℃
湿度 : +0.00%
ハウス3
温度 : +0.00℃
湿度 : +0.00%
感度調整
開強度
0.0倍
開強度調整
ライン
1
2
3
4
自動制御一時停止
動作時間
40 秒
20
40
60
開
閉
停

20:23
KSWatch for Ambient
大塚農場1-ハウス14(℃)
10月28日 15時28分
11.50 ℃
大塚農場1-ハウス14(%)
10月28日 15時28分
73.21 %
大塚農場2-ハウス2(℃)
10月28日 14時18分
10.17 ℃
大塚農場2-ハウス2(%)
10月28日 14時18分
100.00 %
大塚農場2-ハウス3(℃)
10月28日 14時18分
8.97 ℃
大塚農場2-ハウス3(%)
10月28日 14時18分
100.00 %
大塚農場3-ハウス8(℃)
10月28日 15時34分
9.28 ℃
大塚農場3-ハウス8(%)
10月28日 15時34分

20:24
GSI-24 106318
F - C-2.5.8トマト
プログラム設定
作動中
曜日指定
サイクル
開始日
かん水間隔（日）
12/09/2024
2
開始時刻
インターバル
開始時刻
09:00
1日あたりのサイクル
2
インターバル
02:00
継続時間
#
バルブ
01
3. ハウス2
02
7. ハウス5
03
9. ハウス8
係数
詳細設定
保存