

卒業論文

ピーマン収穫用エンドエフェクタの開発

鎌形エンドエフェクタの開発

2025 年 10 月 26 日 提出

指導教員 林原 靖男 教授

千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科

22C1084 筒井 健翔

概要

タイトル

キーワード:

abstract

title

keywords: エンドエフェクタ, 収穫ロボット

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.2	目的	2
1.3	論文構成	3
第 2 章	要素技術	4
2.1	リーダフォロワ	4
参考文献		5
付録		6
謝辞		7

図目次

1.1	Example	1
-----	-------------------	---

表目次

第 1 章

序論

1.1 背景

農林水産省によると,



Fig. 1.1 Example

etc...

1.2 目的

本研究では,

etc...

1.3 論文構成

第 1 章では,

etc...

第 2 章

要素技術

2.1 リーダフォロワ

第 1 章では,

etc...

参考文献

- [1] The robocup japanese regional committee — ロボカップとは. <https://www.robocup.or.jp/robocup/>. (Accessed on 12/29/2022).

付録

謝辞

本研究を進めるにあたり， 1 年に渡り，熱心にご指導を頂いた林原靖男教授に深く感謝いたします。