

卒 業 論 文

収穫ロボット用エンドエフェクタの開発 - 設計指標に関する検討 -

Development of an end effector for a harvesting robot
- Consideration of design indicators -

2024 年 12 月 24 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

21C1010 池田晃輝

概要

タイトル

キーワード:

abstract

title

keywords:

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.1.1	RoboCup	1
1.2	目的	2
1.3	従来のエンドエフェクタ	2
1.4	本論文の構成	2
第 2 章	植物の特性	3
2.1	設計に資する植物の特性	3
2.2	株の特性	3
2.3	果実の特性	3
第 3 章	設計指標の構築	4
3.1	設計指標	4
3.2	成功率の算出	4
第 4 章	植物特性の計測	5
4.1	実験目的	5
4.2	実験装置	5
4.3	実験内容	5
4.4	実験結果	5
第 5 章	実験	6

目次	vi
5.1 実験目的	6
5.2 実験装置	6
5.3 実験内容	6
5.4 実験結果	6
第 6 章 結論	7
6.1 まとめ	7
6.2 今後の展望	7
参考文献	8
付録	9
謝辞	10

目次

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

表目次

第 1 章

序論

1.1 背景

1.1.1 RoboCup



Fig. 1.1 Example

etc...

1.2 目的

1.3 従来のエンドエフェクタ

1.4 本論文の構成

第 2 章

植物の特性

2.1 設計に資する植物の特性

2.2 株の特性

2.3 果実の特性

第 3 章

設計指標の構築

3.1 設計指標

3.2 成功率の算出

第 4 章

植物特性の計測

4.1 実験目的

4.2 実験装置

4.3 実験内容

4.4 実験結果

第 5 章

実験

5.1 実験目的

5.2 実験装置

5.3 実験内容

5.4 実験結果

第 6 章

結論

6.1 まとめ

6.2 今後の展望

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．