農業機械学会関西支部 第128回例会

The 128th Regular Meeting, Kansai Branch of JSAM

会 場

鳥取大学農学部 1号館

Conference Site

Faculty of Agriculture, Tottori University

日 程

8月11日(土)	13:00~14:00 14:30~17:00 18:00~20:00	企画委員会 学習・討論会(企画委員会主催) 懇親会
8月12日 (日)	09:00~11:45 11:45~13:15 13:15~14:45 15:00~16:00	研究発表 昼食,幹事会 研究発表 関西支部賞表彰式,受賞講演 ベストプレゼンテーション賞表彰式

Schedule

August 11 (Sat)	13:00~14:00 14:30~17:00 18:00~20:00	Committee Meetings Symposium (Japanese only) Banquet
August 12 (Sun)	09:00~11:45 11:45~13:15 13:15~14:45 15:00~16:00	Oral Sessions Lunch Oral Sessions Awarding Ceremony

会場周辺地図

鳥取大学農学部 1号館 〒680-0857鳥取県鳥取市湖山町南4丁目101



【交通機関のご案内】

<車>

・国道9号鳥取空港入口交差点より約5分

< JR · 路線バス>

・JR山陰本線「鳥取大学前」より徒歩1分 鳥取駅より鳥取大学前駅までJRで約10分

<飛行機>

・鳥取空港からタクシー 約5分

農業機械学会関西支部第128回例会

8月11日(土)

13時00分~14時00分	1号館2F 第4講義室	企画委員会
14時30分~17時00分	1号館2F 大セミナー室	学習・討論会(企画委員会主催)
18時00分~20時00分	海陽亭	懇親会

8月12日(日)

7 <u>7112 H \ H / </u>		
9時00分~9時05分	1号館3F	開会のあいさつ (鳥取大学付属フィールドサイエンスセンタ
9時05分~9時10分	第6講義室(ルームA)	一長 山名伸樹) 学生プレゼンテーションの説明 (関西支部表彰委員長 山田久也)
9時15分~11時45分	1号館3F 第6講義室(ルームA) 第7講義室(ルームB)	学生プレゼンテーションセッション
11時45分~13時15分	1号館2F・第4講義室	幹事会 (昼食)
13時15分~14時45分	1号館3F 第6講義室(ルームA)	新方式・従来方式のセッション
13時15分~14時30分	1号館3F 第7講義室(ルームB)	学生プレゼンテーションのセッション
15時00分~16時00分	1号館2F 大セミナー室	支部賞・奨励賞・技術開発賞 学生プレゼンテーション賞 表彰式 受賞講演
16時00分~16時05分	1号館2F 大セミナー室	閉会のあいさつ(支部長 近藤直)

会 場 鳥取大学農学部 1号館

受付: 農学部1号館玄関ロビー

発表講演: 農学部 1号館3F・第6講義室(ルームA), 第7講義室(ルームB)

学習・討論会: 農学部 1号館2F・大セミナー室

休憩室: 農学部 1号館2F·第3講義室 幹事会: 農学部 1号館2F·第4講義室

詳細は次頁以降

The 128th Regular Meeting, Kansai Branch of JSAM

August 11 (Sat)

13:00-14:00	No.4 Room on 2 nd Floor, No.1 Building	Committee of Planning Board
14:30-17:00	Seminar Room on 2 nd Floor, No.1 Building	Symposium (Japanese only)
18:00-20:00	Kaiyo-Tei	Banquet

August 12 (Sun)

agast 12 (Eath)		
9:00-9:05	No.6 Room on 3 rd Floor, No.1 Building (Room:A)	Opening Remarks (Prof. Nobuki Yamana, Chair of Field Science Center, Tottori Univ.)
9:05-9:10		Explanation on Student Presentation Award (Dr. Hisaya Yamada, Chair of Award Committee, Kansai Branch, JSAM)
9:15-11:45	No.6 Room on 3 rd Floor, No.1 Building (Room:A) No.7 Room on 3 rd Floor, No.1 Building (Room:B)	Student Presentation Session
11:45-13:15	No.4 Room on 2 nd Floor, No.1 Building	Board Meeting
13:15-14:45	No.6 Room on 3 rd Floor, No.1 Building (Room:A)	New Type Presentation and Conventional Presentation
13:15-14:30	No.7 Room on 3 rd Floor, No.1 Building (Room:B)	Student Presentation Session
15:00-16:00	Seminar Room on 2 nd Floor, No.1 Building	Awarding Ceremony of Awards of Kansai Branch, and Student Presentation Award and Award Lectures
16:00-16:05	Seminar Room on 2 nd Floor, No.1 Building	Closing Remarks (Prof. Naoshi Kondo, Head of Kansai Branch, JSAM)

Conference Cite: No.1 Building, Faculty of Agriculture, Tottori University

Reception: Lobby, No.1 Building
Symposium: Seminar Room on 2nd Floor, No.1 Building
Presentation: No.6 Room on 3rd Floor, No.1 Building (Room:A)
No.7 Room on 3rd Floor, No.1 Building (Room:B)

Board Meeting: No.4 room on 2nd Floor, No.1 Building **Lounge**: No.3 Room on 2nd Floor, No.1 Building

8月11日(土)

- ◆企画委員会(1号館2F・第4講義室) 13時00分~14時00分
- ◆第4回 学習・討論会(1号館2F・大セミナー室) 14時30分~17時00分

「日本農業 A to Z ~農業生産者の視点から~」 主催:企画委員会

農業機械学会関西支部第128回例会において第4回学習・討論会「日本農業A to Z ~農業生産者の視点から~」を下記のとおり企画しております。

日本農業は1年で20万人にも及ぶ農業従事者の減少,40%にとどまる食料自給率など厳しい現状と課題を抱えています。また、農業分野においてもグローバル化の波が押し寄せており、これからの農業の在り方について早急に検討していくことは、生産者や行政だけでなく、研究機関においても責務と言えます。そこで、関西支部企画委員会では現場の生産者をお招きして個々の視点より現場の現状や課題をお話いただき、これからの日本農業の在り方ならびに企業・大学・公設試が解決すべき研究課題についても討議いたします。奮ってご参加くださいますようお願い致します。

プログラム/

司会 森本英嗣 (関西支部企画委員長)

14:30~14:40 あいさつ

近藤 直 (農業機械学会関西支部長,京都大学大学院農学研究科 教授)

14:40~16:00 I 特別講演 (発表30分 質疑10分)

1.「鳥取県の農業・畜産現場からみた農業機械開発に期待する課題 - 求められている技術とは?-

鳥取県畜産農業協同組合 代表理事組合長 鎌谷一也氏

2. 「大規模生産者の現状を踏まえた農業機械に求める技術と展望」 有限会社田中農場 代表取締役 田中正保氏

16:00~16:10 休憩

16:10~16:50 Ⅱ パネルディスカッション

コーディネータ 山名伸樹 (鳥取大学付属フィールドサイエンスセンター長)

テーマ「農畜業の現状からこれからの農業機械へ期待すること」 パネラー:

鳥取県畜産農業協同組合 鎌谷氏

有限会社田中農場 田中氏

企画委員 野波氏(三菱農機)、楫野氏(井関農機)、安藤氏(ヤンマー)、 近宗氏(サタケ)、森尾氏(三重大学)、森本氏(石川県)

閉会のあいさつ 関西支部企画委員長 森本英嗣

- ★ 参加費は無料です。
- ★ 支部例会の「参加申込内容」に学習・討論会、例会、懇親会の申込み方法が記載されています。この形式によりお申し込みください。
- ◆懇親会 (海陽亭) 18時00分~20時00分

会 場:海陽亭(バスで送迎)

懇親会費:一般および学生5,000円

集合場所:農学部1号館玄関前 17:30

8月12日(日)

- ◆ 開会のあいさつ(農学部1号館3F・第6講義室 (ルームA)) 9時00分~9時05分 鳥取大学付属フィールドサイエンスセンター長 山名伸樹
- ◆ 学生プレゼンテーションの趣旨説明(農学部1号館3F・第6講義室(ルームA)) 9時05分~9時10分 表彰委員長 山田久也
- ◆学生プレゼンテーション(午前の部 I)

9時15分~10時30分(講演12分,質疑応答3分)

	Room A	(Chair: Takahisa Nishizu, Gifu Univ.)		ル	一ムB (座長:石川農総研 森本英嗣
9:15 A-S1	Determination of Vitamin C in T Component Artificial Neural Ne	Ferahertz Region Using Principal etworks (PC-ANN)	9:15 B-S1	」海水淡水化のための太陽	電池を用いた海水揚水システムの構築
	Kyoto University	ODiding Suhandy, Meinilwita Yulia, Yuichi Ogawa, Naoshi Kondo		鳥取大学大学院工学研究科 鳥取大学工学部 鳥取大学大学院地域学研究科 鳥取大学乾燥地研究センター	〇成松憲二郎。西村 克 中縣和鄉、中廳港浩 李 亜利、田川公太朗 非上光弘、木村称二
	using a Fourier transform infrared attenuated spectroscopy combined with principal comp data of fifty five samples of vitamin C soluti mode. In PC-ANNs models, the Savitzky-Gc PC analysis. Then the scores of first 20 PCs	ethod of vitamin C determination in aqueous solution total reflectance (FTIR-ATR) terahertz (THz) onent artificial neural networks (PC-ANNs). THz spectral on with different concentration were acquired in ATR abay first derivative spectra data were first analyzed by were used as input nodes for input layer. The result is multivariate calibration has better prediction comparing spectrum PLS regression.		み込んだ省資源型作物栽培システム の設置及び太陽電池の発電能力の記	確することを目指し、太陽電池を電源とする海水淡水化装置を組 の開発を行っている。本稿では、開発の途中軽過として、システム 計劃結果を報告する。まず、淡水化装置を除る。地水北学 乙貯水 に設置した。また、太陽電池の測定結果として、正常に発電が行わ 、太陽電池
	Keywords : Vitamin C, PLS score, PCA score	re, PC-ANN, LV-ANN, FTIR THz spectrometer			
9:30 A-S2	Quantitative Glass Beads Detect Time-Domain Spectroscopy for	tion using Metallic Mesh and Terahertz Pollen Counting	9:30 B-S2	」水田用除草機の抑草効果	向上にむけた基礎研究
	Kyoto University	OWang Ying, Tetsuhito Suzuki, Keiichiro Shiraga, Yuichi Ogawa, Naoshi Kondo		神戸大学大学院農学研究科 みのる産業	〇吉田悠未, 庄司浩一, 川村恒夫 陶山 純
	is performed by human microscope observat which is time consuming and labor intensive has been studied as a sensor, which is sensiti quantitative detection of glass beads on the n Spectroscopy as model experiment for poller	nosis in Japan. Conventional method for pollen counting ion based on pollen grain morphological recognition, . Metallic mesh, periodic structure of thin metallic film, vet to refractive index on its surface. We conducted netallic mesh by using Terahertz Time-Domain ne counting. Thin adhesive tape was used to fix glass unge could be observed after adding glass beads.		る. 土槽を湛水した水田モデルを製作 いて、マーカの移動と土壌表面の地別	土壌の移動を調査し、改良への糸口を見つけることを目的とす ドレ、乗用水田除草機(RW-40)の除草機構走行前後の土壌に 形測定を行った。懸架装置により除草機構の接地荷重、走行速 の結果、接地荷重が重く走行速度が遅い方が埋め込み効果が見
	Keywords : metallic mesh sensor, terahertz,	pollen, glass beads		Keywords:機械除草,水田,埋め込	<i>3</i> 4
9:45 A-S3	Determination of Chlorogenic A Technology	cid in Coffee using Spectroscopic	9:45 B-S3	」静電農薬散布における三角	角波電圧の利用による防除効果の改善
	Kyoto University	OJiajia Shan, Yuichi Ogawa, Naoshi Kondo		鳥取大学大学院工学研究科 有光工業	〇高谷英寿, 井筒達也, 西村 亮 升岡隆, 木村壽広, 八塚慎二, 穴口忍
	health, nondestructive method for CGA cont spectrum range from Ultraviolet (UV) to Ter High Performance Liquid Chromatograph (H reference value, CGA extraction solution fro firstly. Partial Least Square (PLS) was used t	nolic compound in coffee, which is important to human ent measuring is needed. In our research, we used ahertz (THz) to detect the content of CGA in coffee. HPLC) was used to get reference value. Compare to m raw coffee bean was used to acquire the spectrum to establish the prediction model, and Cross Validation d that R ² ; is 0.88; R ² , 0.83.Thus, it indicated that ect the CGA in coffee.		付着率が向上することがこれまで著者 おける三角波電圧印加の有効性につ じることである. 実験結果として, 直流	いて、直流電圧の印加よりも三角波電圧を印加するほうが農業の 行らのグループにより示された。実験の目的は、静電農業散布に いて、鉢植えナシ樹の赤星病の病斑数の違いから統計的に論 電圧印加よりも三角波電圧印加のほうが、単位面積当たりの病 2でも一部で統計的優位が確認できた。 防除効果
	Keywords : Chlorogenic Acid, health, spectr	oscopic, coffee			
10:00 A-S4		of Pyridoxine Hydrochloride and L- Solution Using FTIR-ATR Mid Infrared ssion	10:00 B-S4	無線操縦へリコプタ搭載用	ロータリアトマイザの散布性能に関する研究
	Kyoto University	OMeinilwita Yulia, Diding Suhandy, Yuichi Ogawa, Naoshi Kondo		神戸大学大学院農学研究科	〇小倉大希, 川村恒夫, 庄司浩一
	determination of pyridoxine hydrochloride a samples of LAA solution and twenty one san concentrations were prepared and their absor infrared spectrometer in the range 375-4000 regression was used to develop calibration m	oscopy was used together with full PLS regression for and LAA concentration in aqueous solutions. Forty six uples of pyridoxine hyrochloride solution with different bance spectra were acquired using an FTIR ATR Mid cm ⁻¹ . Full spectrum of partial least squares (PLS) todel. The results showed that both pyridoxine e predicted well with R ² = 0.997 and R ² = 0.999 for vely.		ことが必要である。本研究では、無線 て、その散布性能を明らかにすること	と与える影響やドリフトを規制するポジティブリスト制度を考慮する 操縦ヘリコブター搭載用のディスク型ロータリアトマイザを用い を目的としている。そのためロータリアトマイザがどのような散析が 数と流量をパラメータとして、散布範囲における粒径分布及び冑 パリアトマイザ
	Keywords: FTIR ATR Mid infrared spectros calibration model, PLS regression	scopy, pyridoxine hydrochloride, L-Ascorbic Acid,			
10:15 A-S5	Evaluation of Optical Properties	s on Living Cells in Teraherz Region	10:15 B-S5	」振動授粉装置の開発 ―非接触励振の着果率へ	の効果—
	Kyoto University	O Keiichiro Shiraga, Yuichi Ogawa, Tetsuhito Suzuki, Naoshi Kondo		京都大学大学院農学研究科	〇小林德香, 清水浩, 中嶋洋, 宮坂寿郎, 大土井克明
	their applications have been rapidly spreadin µm) than infrared, THz waves are expected t whole cell, which has been still unexplained.	tic wave in the gap between infrared and microwave, and g to various fields. Due to their longer wavelength (-300 o be a promising tool to obtain the optical properties of a In this study, we applied THz attenuated total reflection order to present the complex refractive index of		けやすい。そこで,機械による非接触	
	Keywords: THz spectroscopy, ATR spectros	scopy, cell			
			1		

◆休憩:10時30分~10時45分

◆学生プレゼンテーション(午前の部Ⅱ)

10時45分~11時45分(講演12分,質疑応答3分)

	Room A	(Chair: Toshiro Miyasaka, Kyoto Univ.)		ルール		(座長:愛媛大 有馬誠一)
10:45 A-S6	Estimation of Serum Vitamin A in Japanese Black Cattle	Level by Pupillary Light Reflex Analysis	10:45 B-S6]汎用コンバイン用簡易収量セ	ンサの開発	
	Kyoto University	OHan Shuqing, Naoshi Kondo, Yuichi Ogawa, Yoshie Takao, Shinya Tanigawa, Tateshi Fujiura,		神戸大学大学院農学研究科 兵庫県立農林水産技術総合センター	〇荒井圭介. J 松本 功, 牛属	庄司浩一, 川村恒夫
	Hyogo Prefectural Hokubu Agricultural Ins	Moriyuki Fukushima, Osamu Watanabe, Namiko Kohama		共革示立辰州小庄区割約日ピンター	位本 初, 干点	6°0.0
	serum vitamin A at a low level (30 - 40 IU/dl way of monitoring the serum vitamin A level	rd) score of Japanese Black Cattle, keeping the cattle t) during fattening age is an effective way. The traditional is blood assay, However, it is costly, time-consuming ty using 2CCD camera is proposed in this study. Pupillary level was analyzed by image processing.		本研究では、後付が可能な小型センサを を実用に耐えうる精度で推定することを目 を普通型コンバインに設置し、コムギの圃 6推定した椒重と実椒重の比較を行った。	的する. 実験では, B0.8ha(約4200kg)	, 同寸法の小型力学センサと音響センサ
	Keywords : 2CCD camera, papillary light re	flex, vitamin A, Japanese black cattle		Keywords:精密農業,力学センサ,音響・	Zンサ	
11:00 A-S7	Relationship between Light Ref A Level in Beef Cattle	lection from the Eye and Serum Vitamin	11:00 B-S7	タマネギの個別重量を測定す	る並列型収量	量センサの開発及び改良
	Kyoto University Hyogo Prefectural Hokubu Agricultural Ins	OShinya Tanigawa, Naoshi Kondo, Yuichi Ogawa, Tateshi Fujiura, Han Shuqing, Moriyuki Fukushima, Osamu Watanabe, Namiko Kohama		神戸大学大学院農学研究科	〇有村浪漫。」	庄司浩一, 川村恒夫
	current method to measure vitamin A level, le alternative measurement is desirable. In this affected by dryness of the eye caused by vita was examined the relationship with serum vi	rtant for production of high quality beef. Blood assay, the has disadvantages such as time-consuming and a simple study, light reflection from cattle's eye which may be min A deficiency was evaluated by image processing and tamin A level. The result showed that the light reflection the analysis on the purpose of prediction of vitamin A		特密農業を行う上でセンサ技術の進歩が、 量マップの機能を高める。本研究では、タ・ を並列に設置しそれぞれにスポンジゴムの 対誤差12.5%、標準誤差16.1gであった。 圃 マネギを用いて行った。	マネギピッカーのこ 緩衝材を取り付け	コンベア終端真下に自作ロードセル10台 けた. 較正実験の結果は決定係数0.77, 相
	Keywords : Image Processing, Vitamin A, Li	ight Reflection		Keywords:精密農業,ロードセル, 重量分	布検定	
11:15 A-S8	Detection of Harvested Rice Gra	ain Qualities by Using Web Camera	11:15 B-S8	」イチゴ選果ロボットのための果	実姿勢の定	量化手法の開発
	Kyoto University YANMAR CO., LTD.	OMahirah Jahar, Kazuya Yamamoto, Naoshi Kondo, Yuichi Ogawa Munenori Miyamoto		三重大学大学院生物資源学研究科 農研機構生研センター	〇中村顕斗。 山本 聡史	森尾吉成, 村上克介
	the agricultural field and crop condition. If the combine harvester parameter device can be a this study is to propose a monitoring system image will be acquired by Web Camera and	ester parameter device need to be adjusted depends on he harvested grain in the tank can be monitored, the dijusted during the harvesting process. The objective of for detection of harvested grain quality using image. The suing backlight and frontlight system. In the preliminary ate between rough rice, husked rice and rachis-branch.		イチゴ果実の選果ならびにパック詰め作業 詰めシステムが開発されているが、ロボット 難であり、手作業に相当する作業精度をま された果実の姿勢を統一するために必要っ 発することを目的とした。	ハンドでは, パック 現できていない#	7詰めした果実の姿勢を統一することは困 状況にある. 本研究では, 一度パック詰め
	Keywords: Harvested grain quality, monitor	ing system, backlight, frontlight.		Keywords: イチゴ選果, ロボット, 果実姿勢	9, 画像処理	
11:30 A-S9		ng Based Machine Vision System for	11:30 B-S9	」 運搬作業知的支援のための作	F業動作認識	システムの開発
	Soybean Sorting					
	Soyoean Sorting Kyoto University YANMAR CO., LTD.	OMd. Abdul Momin, Kazuya Yamamoto, Naoshi Kondo, Tomoo Shiigi, Yuichi Ogawa Munenori Miyamoto		三重大学大学院生物資源学研究科	○柴田一徳。	森尾吉成. 村上克介
	Kyoto University YANMAR CO., LTD. In order to monitor harvested soybean autom identifying split beans, abnormal beams (e.g. damaged by heat), dirt beans, unthreshed and with different types of illumination devices a front light images were good to identify norr good to devet split beans. An image process	Kondo, Tomoo Shiigi, Yuichi Ogawa		正重大学大学院生物資源学研究科 収穫作業、資材の極入搬出作業、出荷作 が、重量物を運搬するタイミングや運搬た 販収扱むなて済み、作業の荷を大幅に適 可能なカメラを用いてリアルタイムに迫尾し 作を、タイミングのずれなく認識するシステ Keywords:運搬作業、知的支援、作業動	業で行われる運搬 の決定を行うことが 少させることができ た作業者の動作の ムを開発した。	作業において、作業支援ロボット自身 で実現すれば、作業者が重量物を繰り返し さる、本研究では、Par-Till-Zoon 制御 の中から、運搬作業が開始される起点動

◆昼食 11時45分~13時15分

幹事会のご案内

日時:8月12日(日)11時45分~13時00分場所:農学部1号館2F 第4講義室

出席者には昼食弁当を用意します。1000円当日徴収

◆ 新講演方式のセッション・従来方式のセッション・学生プレゼンテーション (午後の部)

13時15分~14時45分 (講演12分, 質疑応答3分)

表の地域工事	13時15分~14時45分(講演12分,質疑応答3分) ルームA (座長:神戸大庄司浩一)	ルームB (座長:三重大 森尾吉成
### 1995 #	13:15 A-S10 ぎんなん調整作業の現状と殻割・殻実分離分別機の開発	13:15 B-S10 トマト樹体近傍の気流計測
関係とから、動物性の関係があった。 動物性の関係があった。 から、、のから、、のから、、のから、では、はないのないのはない。 また。 また。 また。 また。 また。 また。 また。 また。 また。 また	高松機械工業 〇木下 潤	愛媛大学農学部 上加裕子, 有馬誠一, 〇神村泰地
13:00 P-S11 東京トラクタ技作1号機の概要とま行世態	開要らずの剥き裏きんな人への需要が高まっている。その一方で、収穫後の調整作業における機 機化が十分なされておらず、国内産のぎんなんの安定生産についての方法が模索されている。本 講演では、当社における般付ぎんなんの品質低下をもたらさない効率的な剥き裏きんなんへの調	開閉により気流循環を行っている。効果的な気流衝刺を確立するため、その導入として、本研究では、 代表的な栽培品目であるトマトの長期参段栽培を対象とし、生長段階ごとに変化するトマトの薬面は自 樹体近傍の気流神性の関係を明らかにするため、PN(粒子面検液速制定法)および熱熱液進計によ
2.	Keywords: ぎんなん、調整作業、農業機械	Keywords: 気流計測、太陽光利用型植物工場、気流制御
2015年 日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日		13:30 B-S11 電気トラクタ試作1号機の概要と走行性能
13.45 A-S11 CAE 機構解析サフトウェアの利用 13.45 A-S12 CAE 機構解析サフトウェアルコール 13.45 A-S12 CAE 機構解析サストルコール 13.45 A-S12 CAE MARTHAL A-S1		松山短期大学
- 登皇皇家の第う人作業分析 - 「日本島立大学大学教育を育文料 (人名馬音、後海美生、本参会の・小菩薩と 大海市の 本名 (大海市の 大海市の 大海市の 大海市の 大海市の 大海市の 大海市の 大海市の		
大規文等大学的基金で表現。 大男相談 大阪 (1954年) (1954年	13:45 A-S11 CAE機構解析ソフトウェアの利用	
の特性を担助するためにCAE Computer Associal Empiremental の得入が与える。有質問においてしていません。 「他のこれは対象機の必要性を受害する。これがデザインのでは、大きないました。 「他のこれに対していません。 「他のこれに対していません。		
14:15 A-S12 結球野菜および根菜類の植物工場栽培	の特性を把握するためにCAE(Computer Aided Engineering) の導入がぶられる。研究機関におい ても、CAEは対象機械の運動特性を把握する上で強力が解析ツールとなる。本発表では、機構解 析ソフトウェアRecurlyneを用いた農用車両の運動解析について、ソフトウェアの利便性とそこであ	
京都大学大学院皇学研究科 〇学問美智子・小川道一- 森木智仁、近春道 近年、デラー・ルップロい談を用いたを採物官の対策機能に指する研究が行われている。本育完成 は、起席を促出した多角質基底にシャッ質と傾倒し、結合関係で変化される研究を受けわれている。本育完成 と成上下呼を検定となるとして、干液を放棄の変化して他間からましたは必見したが、という。 「大阪外立大学大学院皇学研究科 「国際の大学・アラー・ルク技・干渉・機能性物質 大阪外立大学大学院皇学研究科 「国際の大学・アラー・ルク技・干渉・機能性物質 「本の大学・大学院皇学研究科 「国際の大学・アラー・ルク技・干渉・機能性物質 「本の大学・大学院皇学研究科 「国際の大学・アラー・ルク技・干渉・機能性物質 「本の大学・大学院皇学研究科 「国際の大学・アラー・ルーグ・リー・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Keywords :CAE, MBD, RecurDyn	Keywords : GPS, 耕うん, 農作業分析
近年、テラヘルツ(Thi)度を用いた生体物質の非極機検出に関する研究が行われている。本研究的は、規則を設定したを開発しまる研究は大きれている。本研究的は、規則を設定したを開発しまる研究を表しまる。 「A 15 B-S12 解除野菜および根菜類の植物工場栽培 「A 15 B-S14 解放系ヘルムホルツ共鳴器を用いたセラメの体積計測 「京都大学大学院豊学研究科 〇宮田さく6、様原養眼・近番直・嘉浦健生・小川雄・高津教 イール・カール・カール・カール・カール・カール・カール・カール・カール・カール・カ		14:00 B-S13 テラヘルツ波干渉システムによるビオチンの非標識検出
は、抗原を固定による経済事態になり、「質を動加、結合療法にお助作をという情報を担い、そこで今回、政治による経済事態にを使用するわせとように、計算を開放による経済事態にを使用するとなった。「非常規則を受用のかけしては助え、これ、機能性関立となった。「大阪の大阪の出土をおける。」 14:15 A-S12 結球野菜および根菜類の植物工場栽培 大阪育立大学大学院生命環境科学研究科 〇西浦芳史 今後来たるべ、廣地栽培環境の悪化の発しと植物工場の有用性について述べ、そこで必要となる 完全人工工程が制御技術や工場内で必要となるを提出について透列し、その中でも敷持が難し、空行 わたる経済等が大学体学の大学について活列し、その中でも敷持が難し、空行 わたる経済等が大学体学の大学体学の大学体学が大学について活列し、その中でも敷持が難し、空行 わたる経済等が大学体学の大学体学が表体でいてが、一般では、大学・大学院を参加し、これの主義をから関 を受けた。そこでを変では、大学、大学院を持続し、活動を表現し、大学の大学の特別を関連し、大学の大学の大学な影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというな影響が大学を影響しているというないました。大学の表現を表現を表現を表現を表現を表現を表現を表現を表現を表現されている。現場と表現を表現されている。現場と表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場と表で表現されていました。現場を表現されていました。現場と表現では、現場を表現されていました。現場と表れていました。現場と表れていました。現場と表れていました。現場と表れていました。現場と表れていました。現場と表れていました。現場を表現されていました。現場と表れていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現でいました。現場を表現されていました。現場を表現でいました。またの表に表したの表現となった。現場を表現でいました。またの表に表したの表現となった。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現を表現した。またの表に表したの表に表現されていました。現場を表現されていました。現場を表現を表現されていました。現場を表現されていました。またの表に表した。またの表に表現されていませんであれていました。まため、またの表に表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていました。まため、表現されていましため、まため、表現されていましため、表現されていませんであれていまります。まため、表現されていましため、表現されていましため、表現されていまりませんであれていませんで		京都大学大学院農学研究科 〇平岡美智子, 小川雄一, 鈴木哲仁, 近藤直
14:15 A-S12 結球野菜および根菜類の植物工場栽培 大阪府立大学大学院生命環境科学研究科 〇国浦芳史 ・		近年、テラヘルツ(THz)波を用いた生体物質の非標識検出に関する研究が行われている。本研究室は、抗原を固定した多孔質基板にタンパツ質を添加し、結合形成による屈折率変化をTHz時間質板光法と干渉を組み合わせることで、干渉故形の変化として検出することに成功した。しかし、機能性物質のような小分子物質の結合による屈折率変化を検出するには感度の面で難しい、そこで今回、阻生測定法を組み合わせピオチンの検出を試みた。
大阪府立大学大学院生命環境科学研究科 〇西浦芳史 京都大学大学院農学研究科		Keywords : テラヘルツ波・干渉・機能性物質
会後来たるべく露地栽培環境の悪化の非しと植物工場の有用性について途べ、そこで必要となる 完全人工環境制御型植物工場内で必要となる技術について説明し、その中でも栽培が難しいと言 われる結束野菜と根菜の栽培について報告する。 Keywords:植物工場、人工環境、根菜、木排、養液培地排 「大型除草ロボットに適した草刈方式の検討ース頭頭式刈刃配置の違いによる作業性能ー 農研機構近中四農研 「中山間地の棚田や段畑の急傾斜法面への適用を目指した小型除草ロボットを開発するため、45度 以下の法面を自主できるロボットに装す電影の表別を与いている。ここでは、 刈草を細胞で描述えなどのようして表別の発生を内部のは同発を中心に取り組んでいる。ここでは、 刈草を細胞で描述えなどのようりを著れたので、2 速度配置とした変弱さでの 刈残しの発生程度を把握するとともに、刈残しを次行程で刈り取る作業方式での能率・精度を調査 した。これもの結果に基づき、小型除意のボに進した刈り配置を提案する。	14:15 A-S12 結球野菜および根菜類の植物工場栽培	14:15 B-S14 開放系ヘルムホルツ共鳴器を用いたヒラメの体積計測
完全人工環境制御短橋物工場内で必要となる技術について説明し、その中でも栽培が難しいと言われる結束野菜と根菜の技術について報告する。 Keywords: 植物工場、人工環境、根菜、水餅、養液培地餅 Keywords: 植物工場、人工環境、根菜、水餅、養液培地餅 一双頭式刈刃配置の違いによる作業性能ー 農研機構近中四農研 の長崎裕司、中元陽ー 中山間地の側田や段畑の急傾斜法面への適用を目指した小型除草ロボットを開発するため、45度 以下の法面を自老できるエボットに変着可能ななが可能用を発生れることが行れている。ここでは、対きを制御可能と体がフェン・ア、2 速度配とした次可はでの 対発との発生程度を把握するともに、対別しを次行程で刈り取る作業方式での能率・精度を調査した。これらの結果に基づき、小型除草ロボットに適比と刈刃配置を整備で	大阪府立大学大学院生命環境科学研究科 〇西浦芳史	
14:30 A-S13 小型除草ロボットに適した草刈方式の検討	完全人工環境制御型植物工場内で必要となる技術について説明し、その中でも栽培が難しいと言 われる結球野楽と根菜の栽培について報告する。	昨年度の先行研究で、水中における開放系ヘルムホルツ共鳴器を用いた物体の非核触体積測定法 の有用性が調査され、ブルーギルの有する糖料の空気量が共鳴局波数に影響している可能性が示 唆された。そこで本研究では、無無熱であるセラメを測定したところ、その体観と共鳴局波数との相関に ブルーギル測定時と明らかに異なった。このことから本実験系における共鳴局波数の変化は熱層
- 双頭式刈刃配置の違いによる作業性能- 農研機構近中四農研 ○長崎裕司,中元陽- 中山間地の棚田や段相の急傾斜法面への適用を目指した小型除草ロボットを開発するため、45度 以下の法面を自走できるロボットに装着可能な草刈部の開発を中心に取り組んでいる。ここでは、 刈草を細断可能な4枚プロペラ刃を装着したロータリズ刈りについて、2速電源とした双頭式での 刈残しの発生程度を把握するととは、刈残しを次行程で刈り取る作業方式での能率・精度を調査 した。これらの結果に基づき、小型除草ロボに適した刈刃配置を提案する。	Keywords:他物上端、人上環境、供采、水耕、養液培地耕	
農研機構近中四農研 O長崎裕司、中元陽一 中山間地の棚田や段畑の急傾斜法面への適用を目指した小型除草ロボットを開発するため、45度 以下の法面を自身できるロボットに装着可能な旅刈部の開発を中心に取り組んでいる。ここでは、 刈草を細断可能と4枚プロモーク列がより別について、21建西製した水列ボでの 刈残しの発生度度を把握するとともに、刈塊しを次行程で刈り取る作業方式での産率・精度を調査した。これらの結果に基づき、小型除草ロボに適した刈刃配置を提案する。		
以下の法面を自走できるロボットに装着可能な草刈部の開発を中心に取り組んでいる。ここでは、 刈草を細断可能な4枚プロペラ月を装着したロータリ式刈引について、2連配限した双頭式での 刈残しの発生程度を把握するとともに、刈塊しを次行程で刈り取る作業方式での能率・精度を調査 した。これらの結果に基づき、小型除草ロボに適した刈刃配置を提案する。		
Keywords:除草ロボット、ロータリ式刈刃,作業能率	以下の法面を自走できるロボットに実養可能な草刈部の開発を中心に限り組んでいる。ここでは、 刈草を細断可能な4枚ブロペラ刃を装着したロータリ式刈刃について、2連配置とした双頭式での 刈残しの発生程度を把握するとともに、刈炭しを次行程で刈り取る作業方式での能率・精度を調査	
	Keywords:除草ロボット、ロータリ式刈刃。作業能率	

- ◆支部賞・奨励賞・技術開発賞・学生ベストプレゼンテーション賞表彰式・受賞講演 (農学部1号館2F・大セミナー室) 15時00分~16時00分
- ◆閉会のあいさつ (農学部1号館2F・大セミナー室) 16時00分~16時05分 近藤 直 農業機会学会関西支部長

活発な議論を展開するための 1分間プレゼンテーションと3つのお願い

関西支部企画委員会

聴衆の理解を助け、活発な議論を促すために、講演者の皆様には1分間の冒頭プレゼンテーションの実施に協力頂けますようお願いいたします。さらに、冒頭プレゼンテーションの後に展開される講演につきましても、講演者ならびに聴衆ともに充実した時間が過ごせるように、以下の3つのお願いをさせて頂きます。詳細につきましては、下記をご覧ください。活発なディスカッションができる講演会作りにご協力いただけますよう、よろしくお願い申し上げます。

1分間プレゼンテーションについて

講演開始直後の1分間を使って、研究内容の概要を説明してください。論文で言う「abstract」に相当します。1分間に話せる量は、400字程度の文章とお考えください。1分経過後は、聴衆の反応を見ながら具体的な研究成果の説明に移ります。1分経過時に発表者に合図をすることはいたしません。参考までに、最初の1分間に話す内容の一例をご紹介します。この例では、1分間の前半で研究背景を説明し、後半で研究目的・研究成果を説明します。プレゼンテーションの構成は自由に設定して頂いて結構ですが、聴衆を自分のプレゼンテーションに引き込む工夫をしてください。

- 1) 研究背景について「深刻な〇〇の問題を解決するためには〇〇の開発が必要不可欠であり、」、「我々はこれまで、〇〇を実現する〇〇を開発してきたが、〇〇の部分に問題があった。」など、研究の必要性を訴え、理解してもらう。
- 2)研究目的・研究成果について「そこで、〇〇の問題を解決する方法として、今回新たに〇〇のシステムを開発した。検証実験では、開発した〇〇システムは〇〇という良い結果を示したので、報告させていただきます。」など、良い成果が得られたのか、余りよい結果が得られなかったのかの結論を言う。

講演スタイルついての3つのお願い

- 1. 大切な基本姿勢
 - 身体を聴衆側に向け, スクリーンを見る時間は必要最低限に抑えるなど, 聴衆の反応を常に意識してください。
- 2. 図解による発表原稿づくり
 - 講演原稿に書かれた文章をひたすら読み続けることをしないためにも、発表原稿は図解を中心とし、 そのスライドが伝えたいメッセージをイメージで理解できるよう構図を作成してください。
- 3. ディスカッションを楽しむための準備
 - 聴衆とのディスカッションを楽しむために, 聴衆の反応をあらかじめ想定しながら発表原稿を作成してください。 プレゼンテーション中には, 門外漢の方でも全体像が理解できるよう表現法を工夫してください。 講演後に質問が数多く出るような雰囲気づくりにご協力ください。

◆支部報113号(2月号)への論文投稿について

第128回例会発表の原稿論文の締め切りは、投稿規程により、平成24年9月10日とします。投稿規程・投稿細則(本誌巻末)に基づき、テンプレートを参考にしてください。支部ホームページ[http://www.kansai.j-sam.org/about/regulation.php]からテンプレートファイルをダウンロードできます。投稿規程・投稿細則から大きく逸脱したり、印刷上の困難が予想される原稿については、事務局より修正依頼を行うことがありますが、細かい書式については執筆者の責任において提出願います。

できるだけ白い紙にプリントされた出力原稿と、CD-RにコピーしたMS-WORDを下記まで郵送願います。原稿裏面には鉛筆で、講演番号とページ順を書いてください。または、概ね5MB以下のファイルの場合は、MS-WORDとそれから作成PDFファイルを、下記アドレスにメール添付して提出していただけます。この場合頂いたPDFファイルの書式を参照しつつ、事務局で出力の上印刷に回しますので、PDFファイルにおける図・表・数式などの配置には特にご注意ください。

【原稿送付先】〒606-8502 京都市左京区北白川追分町京都大学農学研究科 地域環境科学専攻 農産加工学分野内 農業機械学会関西支部事務局宛て メールアドレス: jsamkb@kais.kyoto-u.ac.jp

Paper submission to Kansai Branch Report of JSAM

No.113 issued in February, 2013

According to the contribution rules on paper submission, deadline of paper submission is September 10, 2012 (a month later the meeting). Submit manuscript by the deadline after writing based on a template which can be downloaded from website of Kansai Branch, JSAM.

http://eltanin.kais.kyoto-u.ac.jp/groups/jsamkansai/

It is required that authors have full responsibility including matters on copyright for the submitted paper, because papers are non-reviewed. Authors may be, however, suggested to revise manuscripts, in case that they are out of the rules on format or there is a difficulty to print.

Send both printed-out papers and its MS-Word file with CD-R to the below postal address. Write presentation number at the meeting and page numbers on bottom side of papers in pencil. Or, e-mail MS-Word file and its PDF file if they are less than 5 MB as attachment files. In latter case, figures, tables, and equations should be carefully created on the papers, because they are printed out at the head office.

Postal address: Head Office, Kansai Branch, JSAM

Laboratory of Agricultural Process Engineering
Graduate school of Agriculture, Kyoto University

Kitashirakawa-Oiwakecho, Sakyo-ku, Kyoto 606-8502

E-mail address: jsamkb@kais.kyoto-u.ac.jp