目 次

【会告】第147回例会開催について

「実際学習に基づくロボットコンパインのためのシーン認識および 音楽回避システム」 2021年度関西農業食料工学会発生ペストプレゼンテーション賞 2022年度関西農業食料工学会を負の推薦等果 情報記事 一特第 コワイ組における変化 - 1 コロナ福における変化 - 1 コロナ福における変化 - 1 コロナ福における変化 - 1 コロナ福における変化 - 1 コロナ福における数格制と感染防止対策 - 高原(後科の動物を制と感染防止対策 - 高原(後科の動物を制と感染防止対策 - 1 国立研究開発法人県業・食品重要技術総合研究機構本部管理本部				
2021年度関西農業食料工学会技術開発賞 「細野型ホールクロップ収穫機開10400X、階10407Hの開発」 2022年度関西農業食料工学会学生ペストプレゼンテーション賞 2022年度関西農業食料工学会養の推薦等 (情報記事 - 特集 コロナ福における姿化ー - 非原浄明! 1 国立が突開発法人農業・食品産業技術総合研究機構本部管理本部 1 1 国立が突開発法人農業・食品産業技術総合研究機構本部管理本部 1 1 国立が実開発法人農業・食品産業技術総合研究機構本部管理本部 1 1 国山大学学術研究院環境生命科学学城 7 7 1 国山大学学術研究院環境生命科学学城 7 7 1 国山大学学術研究院環境生命科学学城 7 1 国山大学学体研究院環境生命科学学城 1 1 正航大学大学院農学研究料 1 1 正航大学大学院農学研究料 1 1 正航大学大学院建学研究料 1 1 三 1 日本生行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末を紹介 1 条配 1 2 正式 大学大学院 1 1 2 国立 大学学院生 1 1 日本生行型機業ロボットのための LiDAR にカメラシード 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	202		よび	
特集 コナ福における変化	2021年度関西農業食料工学会技術開発賞 「細断型ホールクロップ収穫機WB1040DX, WB1040YHの開発」 2021年度関西農業食料工学会学生ベストプレゼンテーション賞			
1. コロナ福における勤務体制と感染防止対策、そしてその効果を検証ー藤原沙明! 2. コロナ福における大学の変化 一同山大学の場合一門田充司!	情	報記事		
藤原浄明!	-!	特集 コロナ禍における変化ー コロナ禍における勤務体制と感染防止対策		
国立研究開発法人農業・食品産業技術総合研究機構本部管理本部				
2. コロナ福における大学の変化 -岡山大学の場合- 門田左司! 1 岡山大学学術研究院環境生命科学学城 7 1 岡山大学学術研究院環境生命科学学城 7 1 デブスカメラによるイネの草高測定 中村俊輔!,飯田訓久!,朱住俊!,小西修平!,村主勝彦!,増田良平! 1 京都大学大学院農学研究科 11 2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 未松佑介!,森尼吉成!,内藤啓貴!,村上克介! 1 三重大学大学院生物資源学研究科 13 果実教培収穫ロボット制御のための境路認識			1	
門田充司	2.		1	
## 2 1. デブスカメラによるイネの草高測定 中村俊輔', 飯田訓人', 朱佳後', 小西修平', 村主勝彦', 増田良平' 1 京都大学大学院農学研究科 2. 自律走行型農業ロボットのためのLiDAR とカメラを用いた環境認識 末松布介・森尾古成', 内藤啓貴', 村上克介' 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識				
1. デブスカメラによるイネの草高測定 中村後輔 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、朱佳俊 ¹ 、小西修平 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末松佑介 ¹ 、森尾吉成 ¹ 、内藤啓貴 ¹ 、村上克介 ¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識		1 岡山大学学術研究院環境生命科学学域	7	
1. デブスカメラによるイネの草高測定 中村後輔 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、朱佳俊 ¹ 、小西修平 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末松佑介 ¹ 、森尾吉成 ¹ 、内藤啓貴 ¹ 、村上克介 ¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識				
1. デブスカメラによるイネの草高測定 中村後輔 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、朱佳俊 ¹ 、小西修平 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末松佑介 ¹ 、森尾吉成 ¹ 、内藤啓貴 ¹ 、村上克介 ¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識	#12-	*		
中村俊輔 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、朱佳俊 ¹ 、小西修平 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末松佑介 ¹ 、森尾吉成 ¹ 、内藤啓貴 ¹ 、村上克介 ¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識				
2. 自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識 末松佑介 ¹ , 森尾吉成 ¹ , 内藤啓貴 ¹ , 村上克介 ¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識				
末松佑介 「, 森尾吉成 「, 内藤啓貴 「, 村上克介 「 1 三重大学大学院生物資源学研究科 13 3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識		1 京都大学大学院農学研究科	11	
1 三重大学大学院生物資源学研究科	2.	自律走行型農業ロボットのための LiDAR とカメラを用いた環境認識		
3. 果実栽培収穫ロボット制御のための環境認識				
久野桂介¹, 森尾吉成¹, 末松佑介¹, 内藤啓貴¹, 村上克介¹ 1 三重大学大学院生物資源学研究科 15 4. Obstacle Detection by 3D-LiDAR for Crawler Robot HSU Hsiu-Yu¹, IIDA Michihisa¹, SUGURI Masahiko¹, MASUDA Ryohei¹ 1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University			13	
1 三重大学大学院生物資源学研究科 4. Obstacle Detection by 3D-LiDAR for Crawler Robot HSU Hsiu-Yu¹, IIDA Michihisa¹, SUGURI Masahiko¹, MASUDA Ryohei¹ 1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University 5. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発 - 小澤京平¹, 上加裕子¹, 有馬献一² 1 愛媛大学大学院農学研究科、2 愛媛大学植物工場研究センター 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹, 増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大加秀平¹, 有馬誠一², 上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科、2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディーブラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディーブラーニングを用いたもかの顔識別 小出英理¹, 増田良平¹, 飯田訓久¹, 村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	3.			
4. Obstacle Detection by 3D-LiDAR for Crawler Robot HSU Hsiu-Yu¹, IIDA Michihisa¹, SUGURI Masahiko¹, MASUDA Ryohei¹ 1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University 175. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発- ・小澤京平¹, 上加裕子¹, 有馬誠一² 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 196. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 ・加藤健汰¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹, 増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 217. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー ・ 大畑秀平¹, 有馬誠一², 上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科 238. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション ・ 太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 259. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 ・ 小出英理¹, 増田良平¹, 飯田訓久¹, 村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 250. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出				
HSU Hsiu-Yu ¹ , IIDA Michihisa ¹ , SUGURI Masahiko ¹ , MASUDA Ryohei ¹ 1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University 5. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発- ・小澤京平 ¹ , 上加裕子 ¹ , 有馬誠一 ² 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健は ¹ , 村主勝彦 ¹ , 飯田訓久 ¹ , 増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用- 大畑秀平 ¹ , 有馬誠一 ² , 上加裕子 ¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 8. ディーブラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里 ¹ , 増田良平 ¹ , 村主勝彦 ¹ , 飯田訓久 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 ・ 山英理 ¹ , 増田良平 ¹ , 飯田訓久 ¹ , 村主勝彦 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出			15	
1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University 5. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発 - 小澤京平¹, 上加裕子¹, 有馬誠一² 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰¹, 村主勝彦¹, 飯田訓从¹, 増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平¹, 有馬誠一², 上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓人¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたがシカの顔識別 小出英理¹, 増田良平¹, 飯田訓人¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	4.			
5. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発 - 小澤京平¹, 上加裕子¹, 有馬誠一² 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹, 増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平¹, 有馬誠一², 上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたかシカの顔識別 小出英理¹, 増田良平¹, 飯田訓久¹, 村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出			17	
- 収穫時間短縮のためのキュウリ収穫ユニットの開発 - 小澤京平 ', 上加裕子 ', 有馬誠一 2 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 19 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰 ', 村主勝彦 ', 飯田訓久 ', 増田良平 ' 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平 ', 有馬誠一 2, 上加裕子 ' 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里 ', 増田良平 ', 村主勝彦 ', 飯田訓久 ' 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 小出英理 ', 増田良平 ', 飯田訓久 ', 村主勝彦 ' 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	5		17	
小澤京平 ¹ , 上加裕子 ¹ , 有馬誠一 ² 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 19 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰 ¹ , 村主勝彦 ¹ , 飯田訓久 ¹ , 増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 一機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平 ¹ , 有馬誠一 ² , 上加裕子 ¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里 ¹ , 増田良平 ¹ , 村主勝彦 ¹ , 飯田訓久 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別小出英理 ¹ , 増田良平 ¹ , 飯田訓久 ¹ , 村主勝彦 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	٥.			
1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 19 6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹,増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 一機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平¹,有馬誠一²,上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科,2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里¹,増田良平¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 小出英理¹,増田良平¹,飯田訓久¹,村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出				
6. ドローン画像の画像処理による水稲ほ場中の欠株検出 加藤健汰¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹,増田良平¹ 1 京都大学大学院農学研究科 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 一機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー 大畑秀平¹,有馬誠一²,上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科,2 愛媛大学植物工場研究センター 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里¹,増田良平¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 小出英理¹,増田良平¹,飯田訓久¹,村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出			19	
加藤健汰 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、増田良平 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 21 7. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発 - 機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー 大畑秀平 ¹ 、有馬誠一 ² 、上加裕子 ¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科 2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里 ¹ 、増田良平 ¹ 、村主勝彦 ¹ 、飯田訓久 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディーブラーニングを用いたシカの顔識別 小出英理 ¹ 、増田良平 ¹ 、飯田訓久 ¹ 、村主勝彦 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	6.		.,	
1 京都大学大学院農学研究科217. 太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発				
 一機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用ー大畑秀平¹,有馬誠一²,上加裕子¹ 1 愛媛大学大学院農学研究科,2 愛媛大学植物工場研究センター 23 ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里¹,増田良平¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 25 ディープラーニングを用いたシカの顔識別小出英理¹,増田良平¹,飯田訓久¹,村主勝彦¹ 1 京都大学大学院農学研究科 27 Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出 		1 京都大学大学院農学研究科	21	
大畑秀平¹, 有馬誠一², 上加裕子¹ 2 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 23 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹ 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別小出英理¹, 増田良平¹, 飯田訓久¹, 村主勝彦¹ 25 1 京都大学大学院農学研究科 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出 27	7.	太陽光植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発		
1 愛媛大学大学院農学研究科, 2 愛媛大学植物工場研究センター 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里¹, 増田良平¹, 村主勝彦¹, 飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・		-機械学習を用いたトマト果実検出における背景削除画像への適用-		
 8. ディープラーニングを用いた植生調査のための植物のセグメンテーション 太田実里¹,増田良平¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹ 1 京都大学大学院農学研究科		大畑秀平 ¹ ,有馬誠一 ² ,上加裕子 ¹		
太田実里¹,増田良平¹,村主勝彦¹,飯田訓久¹ 25 1 京都大学大学院農学研究科 25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別			23	
1 京都大学大学院農学研究科 ・・・・・・・25 9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別	8.			
9. ディープラーニングを用いたシカの顔識別 小出英理 ¹ , 増田良平 ¹ , 飯田訓久 ¹ , 村主勝彦 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科				
小出英理 ¹ ,増田良平 ¹ ,飯田訓久 ¹ ,村主勝彦 ¹ 1 京都大学大学院農学研究科 ·········· 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出			25	
1 京都大学大学院農学研究科 ・・・・・・・・ 27 10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	9.			
10. Detection of lodging rice by fisheye camera images and semantic segmentation 魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出				
魚眼カメラ画像セマンティック・セグメンテーションによる稲倒伏の検出	1.0		27	
	10.			
CHEN Sikai ¹ Zhu hajin ¹ IIDA Michibisa ¹ SHGHRI Masahiko ¹ MASHDA Ryohai ¹		無版カメソ画像セマンケイツグ・セクメンケーションによる相倒状の検由 CHEN Sikai¹, Zhu Jiajun¹, IIDA Michihisa¹, SUGURI Masahiko¹, MASUDA Ryohei¹		
1 Graduate School of Agriculture, Kyoto University 29			29	
11. 鶏卵の卵白濃度が Pseudomonas fluorescens の増殖と蛍光特性に与える影響	11.		2)	

..... 31

池邊貴¹,鈴木哲仁¹,樫森亜由子¹,白神慧一郎¹,小川雄一¹,近藤直¹ 1京都大学大学院農学研究科

12. 孵卵初期鶏卵の撮像系構築および透過画像解析	
知原麻歩 ¹ ,鈴木哲仁 ² ,樫森亜由子 ² ,白神慧一郎 ² ,小川雄一 ² ,近藤直 ²	
1 京都大学農学部, 2 京都大学大学院農学研究科	33
13. ミリ波帯誘電センサを用いた高精度な自由水量の評価	
松本涉 1, 小川雄一 2, 鈴木哲仁 2, 近藤直 2, 白神慧一郎 2	
1 京都大学農学部, 2 京都大学大学院農学研究科	35
14. レーザスペックル法による塩ストレスの検出	
稲垣陽介¹,阿久根里奈¹,松田綾乃¹,長田伸²,滝沢憲治¹,福島崇志¹	
1 三重大学大学院生物資源学研究科, 2 三重大学生物資源学部	37
15. 赤青交互/同時 LED 照射におけるリーフレタスの地上部重量と形態の因果解析	
增田凱斗¹,中嶋洋¹,宮坂寿郎¹,大土井克明¹	
1 京都大学大学院農学研究科	39
16. 異なる人工光によるニンジンの養液栽培	
天野貴大 ¹,村上克介 ¹,森尾吉成 ¹,内藤啓貴 ¹	
1 三重大学大学院生物資源学研究科	41
17. バイオボードの撥水処理効果に関する研究	
山内あや1、王秀崙1、徐順豪1	
1 三重大学大学院生物資源学研究科	43
活動報告	45
会員の動静	46
第27期関西農業食料工学会幹事,各種委員会委員	••••• 47
関西農業食料工学会規約	48
関西農業食料工学会会報投稿規定・同細則	••••• 49
会報投稿原稿チェックリスト	51
関西農業食料工学会会報投稿原稿作成要領とそのテンプレート(春季例会および情報記事用)	52
関西農業食料工学会表彰規定	54
団体会員一覧	57

関西農業食料工学会入会申込書 関西農業食料工学会賞推薦用シート