

(別添) 重点課題対応型研究開発（民間事業者対応型）の公募対象技術（想定）

営農類型	農作業	具体的な取組例	
水田・畑作	播種・移植	<ul style="list-style-type: none"> ・全自動移植機 ・ほ場状態に応じた播種の制御が可能な不耕起播種機の自動化（麦類・大豆） 	<ul style="list-style-type: none"> ・小型汎用管理機・乾田直播向けの播種アタッチメント ・小型汎用管理機・畑作向けの播種アタッチメント（麦、大豆、そばほか）
	除草	<ul style="list-style-type: none"> ・株間除草も可能な自律走行型除草機 ・小型汎用管理機（除草、培土、資材散布等複数作業に対応） 	<ul style="list-style-type: none"> ・自律走行が可能な小型管理機(さとうきび)
	収穫・運搬・調製	<ul style="list-style-type: none"> ・自律走行が可能なハーベスタ（さとうきび） ・自動つる切、しよ梗引き抜き機（かんしょ） 	<ul style="list-style-type: none"> ・AI等を活用した倉庫前選別作業（かんしょ・ばれいしょ） ・貯蔵庫内腐敗状況センシング（かんしょ・ばれいしょ）
露地野菜・花き	除草・防除	<ul style="list-style-type: none"> ・中耕・除草等も可能な自律走行管理機 ・傾斜地や凹凸など条件の悪い畦畔等でも安定して自律走行が可能な除草機 	<ul style="list-style-type: none"> ・小型汎用管理機（除草、培土、資材散布等複数作業に対応）
	収穫・運搬	<ul style="list-style-type: none"> ・機械収穫に適した精密な移植を行う自動定植機 ・露地野菜（特に重量野菜）向けの台車ロボット 	<ul style="list-style-type: none"> ・傾斜地や凹凸など条件の悪いほ場でも安定して自律走行が可能な台車ロボット(露地野菜)
	選別・調整・出荷	<ul style="list-style-type: none"> ・自動箱詰め機 	<ul style="list-style-type: none"> ・選別の自動化技術
施設野菜・花き	栽培管理	<ul style="list-style-type: none"> ・栽培管理の省力化技術 <ul style="list-style-type: none"> -摘葉(きゅうり、なす等の繁茂性の高い果菜類) -摘果(きゅうり、なす等の繁茂性の高い果菜類) 	
	選別・調整・出荷	<ul style="list-style-type: none"> ・庫内の環境の精密制御等による貯蔵・品質保持 	
果樹・茶	栽培管理	<ul style="list-style-type: none"> ・栽培管理の省力化技術(全般) <ul style="list-style-type: none"> -摘果(日本なしほか) -摘葉(かんきつ、りんごほか) -剪定、剪枝、整枝(ぶどうほか) -施肥（茶） 	
	収穫・運搬	<ul style="list-style-type: none"> ・自動収穫機(日本なしほか) 	<ul style="list-style-type: none"> ・小型・軽量かつ傾斜地にも対応可能な摘採機（茶）
	選別・調整・出荷	<ul style="list-style-type: none"> ・庫内の環境の精密制御等による貯蔵・品質保持(全般) 	
畜産・酪農	飼養管理	<ul style="list-style-type: none"> ・個体ごとの採食の簡易な計測が可能な自動給餌機 	<ul style="list-style-type: none"> ・高度な個体管理が可能な哺乳ロボット
	搾乳	<ul style="list-style-type: none"> ・搾乳作業の省力化に資する技術 	
農作業共通	センシング等	<ul style="list-style-type: none"> ・ドローンを活用した水温・水位センシングとセンシング情報に基づき適切な制御を行う水位制御システム ・自動管理機等の統合運用システム(果樹ほか) 	

※公募予告（4月30日）時点の情報であり、内容は変更になる可能性があります。