

2026 年度春季大会(第 62 回通常総会・第 61 回講演会)プログラム

第一日目 3 月 23 日 (月) 9:00 開会

| A 会場 (散布実験棟 3F) | | B 会場 (研究交流センター2F) | |
|---------------------------|---|---------------------------|---|
| 9:30~10:45 座長 重松健太 (農研機構) | | 9:30~10:45 座長 野田勝二 (千葉大学) | |
| 9:30 | A1 普通畑でのダイズ不耕起栽培における枯草マルチによる干ばつ抑止効果について ○庄司浩一・毛利慎之介・富士松雅樹・不斷哲男(神戸大) | 9:30 | B1 傾斜地ミカン園における電動ラジコン草刈機の省力化および労働負担軽減効果 ○秋山友了・KunwarAbin(東京農林総研セ) |
| 9:45 | A2 北海道におけるダイズの不耕起草生栽培の有効性 ○平田聰之・程一壱・尾島徳介・Wen-Yu Tseng・Bishal Subedi・当真 要 (北海道大) | 9:45 | B2 ポテトハーベスター作業者のリスク認識と安全装置ニーズ ○小林慶彦・菊池豊(農機研)・木下嗣基(茨城大学) |
| 10:00 | A3 水稻乾田直播を基軸とする水田輪作における作土透水機能の変化—播種作業に伴う圃場排水機能と保水機能の制御— ○冠秀昭・関矢博幸・田中惣士・田邊大 (東北農研) | 10:00 | B3 農業機械事故のリスク評価に基づく危険要因に関する考察 ○青柳悠也 (宇都宮大学農学部)・鹿内健志(琉球大学農学部) |
| 10:15 | A4 複数法人におけるロボットトラクタのシェアリングが秋播きタマネギ栽培の経費削減に果たす役割 ○林智仁・兒玉翼・小澤京平(農研機構) | 10:15 | B4 園芸・造園系大学生を対象にしたしがい疑似体験実践 車いすとアイマスクを使用するガーデニング活動を用いて ○林典生 (南九州大学) |
| 10:30 | 総合討議 | 10:30 | 総合討議 |

| | |
|----------------------|---|
| | B会場（研究交流センター2F） ポスターセッション（優秀学生賞） |
| 10:00～12:00 | |
| コアタイム 11:00～12:00 | P1 RGB-D カメラと油圧制御装置を用いたうね自動追従システムの開発 ○図師弘人・小針優花・藤本与(帯広畜産大学) |
| | P2 ダイズ不耕起栽培におけるレーキを用いた株間除草機構の開発－部分耕播種した圃場における生育初期雑草への有効性－ ○柴谷晋乃介・庄司浩一（神戸大） |
| | P3 Mapping Soil Hardness Using Unmanned Plowing Working Data: Relationship Between Engine Power Output and Soil Cone Index. ○ADEER Maluk Jacob Ajak、Atsuru FUJIMOTO (Obihiro University of Agriculture and Veterinary Medicine) |
| | P4 初冬直播水稻栽培におけるカバークロップ導入に関する研究－雑草抑制および収量形成に及ぼす影響－ ○内藤弘葵・井出翔太・高畠哲也・澤野志斗・小松崎将一(茨城大)・浅木直美（愛媛大）・下野裕之(岩手大) |
| | P5 複数作業者による共用を目的とした果樹園用自律移動システムによる運搬支援 ○平井博大・芦原佑樹・飯田賢一(奈良高専) |
| | P6 東北日本海側における小麦栽培－農業ドローンによる可変追肥効果の評価－ ○田村蒼玄（山形大学大学院農学研究科）・菅井一玖・長南優也・中坪あゆみ（山形大学農学部） |
| | P7 精密光環境制御による植物形態応答の3次元時系列評価とデジタルツイン構築に向けた基礎的研究 ○石上夕汰(茨城大学)・岡山毅(茨城大学)・望月佑哉(茨城大学) |
| | P8 草刈り作業評価に向けた三次元点群による雑草種別の草高推定 ○玉木敬梧（東京農工大学）・帖佐直（東京農工大学） |
| | P9 果菜類収穫作業における作業者と収穫ロボットの協調作業体系の構築に向けて－収穫作業姿勢の評価および検討 ○染谷虎太郎・安達裕菜・鈴木亮太朗(福島大学大学院食農科学研究科)・窪田陽介(福島大学食農学類) |
| | P10 三次元計測と深層学習を用いた黒毛和種の摂餌行動の定量的評価 ○小川涼介・岡山毅・小針大助(茨城大) |
| | P11 Parametric 3D Modeling of Strawberry and Digital Twin of the Cultivation System ○Zhou Yuwen (Tokyo University of Agriculture and Technology)、Tsuyoshi Okayama (Ibaraki University)、Yuya Mochizuki (Ibaraki University) |
| | P12 Buoyancy, Thrust, and Transverse Stability Analysis of an Amphibious Screw-Propelled Vehicle for Flooded Conditions ○Tam—awen Zion Jemillinum Sulit(Tokyo University of Agriculture and Technology)、Tadashi Chosa(Tokyo University of Agriculture and Technology) |
| | P13 農作業体系によるアグロエコロジー評価と土壤の炭素貯留－日本とインドネシアでのTAPE インタビュー調査－ ○野村香瑚・小松崎将一(茨城大学)・Ratih Kemala Dewi (ボゴール大) |
| | P14 テンポ別聴覚刺激が播種作業に及ぼす影響 ○甲斐翼・野田勝二（千葉大学） |
| | P15 機械学習を用いたトラクタの重心位置推定に関する考察 ○玉城英雄・青柳悠也・松井正実・小原祥斗（宇都宮大学大学院）・鹿内健志（琉球大学） |

| | |
|-------------|-------------|
| 12:00～12:50 | 昼食・休憩（50分間） |
|-------------|-------------|

| | |
|-------------|---|
| | A会場（散布実験棟3F） |
| 12:50～13:40 | 総会 |
| | 学会賞授与および受賞講演 |
| 13:45～14:30 | <p>G1 農作業の効率化と高度化を実現する計測および情報統合に関する研究 ○帖佐直（東京農工大学）</p> <p>G2 茨城県における水稻、麦類及び大豆の高品質安定生産技術に関する実証的研究 ○四宮一隆（茨城県農林水産部産地振興課）</p> |
| 14:35～14:55 | <p>日本農作業学会創立60周年にあたって</p> <p>C1 日本農作業学会創立60周年にあたって直近10年間の動きと所感 ○長崎裕司</p> |
| 15:00～17:00 | <p>テーマセッション 「20年後の生産現場を支える安全安心なスマート農作業技術」</p> <p>T1 クボタのロボット農機安全システム 無人化における安全性確保 ○越智竜児・林壮太郎・鎌倉ゆかり（株式会社クボタ）</p> <p>T2 ロボット農機の安全性に関する国際規格 ISO18497:2024における障害物保護システムの概要について ○紺屋秀之（農研機構農機研）</p> <p>T3 パワーアシストスーツによる身体負荷の軽減 ○田中正浩（農研機構農機研）</p> <p>T4 仮想空間を使った農作業経験や技術の補完 ○山本聰史・西村洋・橋本真澄・畠山幸一（秋田県立大学）・安達武範・中野智三（プラスプラス）・甲地重春（ササキコーポレーション）</p> <p>総合討議 座長：富田宗樹（農研機構農機研）・パネラー：越智竜児・紺屋秀之・田中正浩・山本聰史</p> |

| | |
|-------------|---------|
| | 天空のジパング |
| 18:30～20:30 | 研究交流会 |

第二日目 3月24日 (火) 9:30 開会

| A会場 (散布実験棟3F) | | B会場 (研究交流センター2F) | |
|----------------------------|---|--------------------------|--|
| 9:30~10:45 座長 好野奈美子 (農研機構) | | 9:30~10:45 座長 田邊大 (農研機構) | |
| 9:30 | <p>A5 寒冷地におけるスマート農業技術を活用した有機大豆作の省力除草と安定生産技術 ○国立卓生・戸上和樹・笛原和哉・狗巻孝宏 (農研機構東北研)・佐藤孝 (秋田県立大)・片平光彦 (山形大)・安藤正 (山形水田研)</p> | 9:30 | <p>B5 野菜作に対応した畝立て同時可変施肥機の開発 ○齋藤秀文・小林有一 (農研機構ロボ研)</p> |
| 9:45 | <p>A6 両正条植え水稻ほ場における高能率除草技術の開発 (第2報) ○津田直人・重松健太・山田祐一 (農機研)・吉田隆延 (農研機構本部)</p> | 9:45 | <p>B6 長期間駆動可能な圃場データ収集システム ○建石邦夫・中尾祥宏 (農研機構 中日本農研)</p> |
| 10:00 | <p>A7 自動操舵システムによる狭畦栽培に対応した高能率機械除草技術の検証 ○深見公一郎・野見山綾介・松尾直樹・今泉智通・大西千絵 (九沖研)</p> | 10:00 | <p>B7 GNSS システム利用による水田均平作業省力効果の検証 ○山下貴史・中山雄貴・田中惣士 (農研機構)</p> |
| 10:15 | <p>A8 水稻有機栽培における多年生雑草の塊茎処理技術の開発－塊茎が浮上しやすい代かき作業の検討と装置の改良試作 ○岡田俊輔・浅見秀則・伊達勇太・磐佐まりな・小林英和・金田哲 (農研機構)</p> | 10:15 | <p>B8 ほ場均平作業における運土状態分類による作業効率評価方法の試作 ○中山雄貴・山下貴史 (農研機構)</p> |
| 10:30 | 総合討議 | 10:30 | 総合討議 |

| A会場 (散布実験棟3F) | | B会場 (研究交流センター2F) | |
|----------------------------|--|---------------------------|---|
| 11:00~12:15 座長 大森弘美 (農研機構) | | 11:00~12:15 座長 岡山毅 (茨城大学) | |
| 11:00 | <p>A9 タマネギ直播栽培における石灰窒素施用が収量と雑草発生に及ぼす影響 ○松尾健太郎 (九沖研)</p> | 11:00 | <p>B9 ドローン可変散布向けのデータ共通化ツール ○官森林・高橋仁康 (農研機構九沖研)</p> |
| 11:15 | <p>A10 バレイショ収穫機に搭載した夾雜物除去装置の性能評価 (第2報) ○出口律子・土屋史紀・貝沼秀夫 (農研機構・北農研)・金冴男・金起鍊 (農研機構ロボ研)・船引邦弘 (東洋農機(株))</p> | 11:15 | <p>B10 土壤水分推定 CNN モデルの屋外画像およびドローン画像への適用性評価 ○田邊大・田中惣士・冠秀昭 (東北農研)</p> |
| 11:30 | <p>A11 草刈ロボットを用いた草生管理栽培の可能性 ○金井源太・好野奈美子 (農研機構)・小松崎将一 (茨城大)</p> | 11:30 | <p>B11 気象予報が作業の意思決定に及ぼす影響 ○朱里勇治 (北海道農業研究センター)</p> |

| | | | |
|-------|---|-------|---|
| 11:45 | A12 雑草管理手法の違いが刈取残渣特性に及ぼす影響－草刈ロボットと慣行管理の比較－ ○好野奈美子・金井源太（農研機構）・小松崎将一（茨城大） | 11:45 | B12 GNSS を用いたコンバイン作業軌跡解析による水稻倒伏度の空間的可視化 ○加藤仁・建石邦夫・白土宏之（農研機構中農研） |
| 12:00 | 総合討議 | 12:00 | 総合討議 |

| | |
|-------------|--------------|
| 12:15～13:15 | 昼食・休憩（60 分間） |
|-------------|--------------|

| A 会場（散布実験棟 3F） | | B 会場（研究交流センター2F） | |
|---------------------------|--|------------------|--|
| 13:15～14:30 座長 深山大介（農研機構） | | | |
| 13:15 | A13 農家の自力施工による地下灌漑排水システムの評価 ○千葉克己（宮城大）・佐藤太郎（新潟県）・吉田修一郎（東大）・登尾浩助（明治大） | | |
| 13:30 | A14 カタログ調査による農業機械仕様の最近の傾向－乗用トラクタ用作業機（トレーラ、マニュアルプレッダ） ○菊池豊・小林慶彦・田中正浩・紺屋秀之・松本将大・向霽涵・西川純（農機研） | | |
| 13:45 | A15 遮光率の異なるソーラーシェアリング下圃場における日中の湿球黒球温度（WBGT : Wet Bulb Globe Temperature） ○野田勝二・石井麻有子・斎藤大翔・伊藤駿平・倉阪秀史（千葉大）・馬上丈司・立花浩司（千葉エコ・エネルギー）・富岡弘典（つなぐファーム） | | |
| 14:00 | A16 LiDAR の受光強度と土壤含水比の関係 ○塩田歩夢（農研機構中農研）・趙元在・Chen Sikai（農研機構農機研） | | |
| 14:15 | 総合討議 | | |