



# 北海道大学ビークルロボティクス研究室 のロボットたち

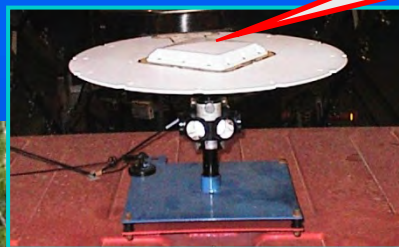




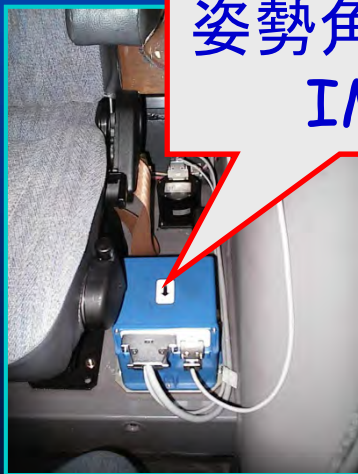
# ロボットトラクタの航法センサ

GNSS 受信機  
誤差:  $\pm 2\text{cm}$   
10Hz

GNSSアンテナ



姿勢角センサ  
IMU





# ロボットの作業風景



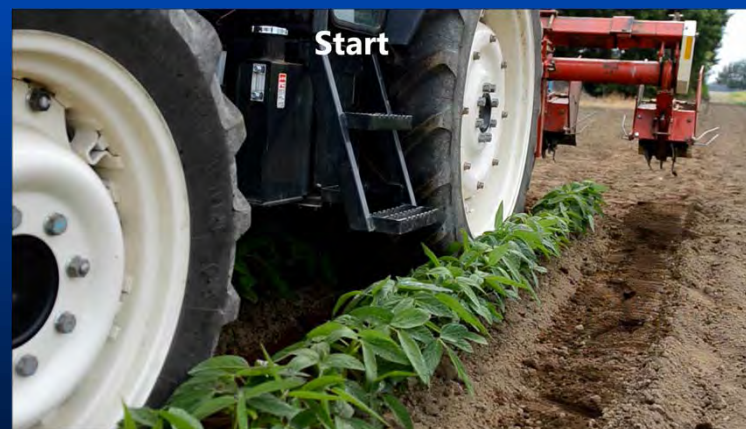
耕うん



農薬散布



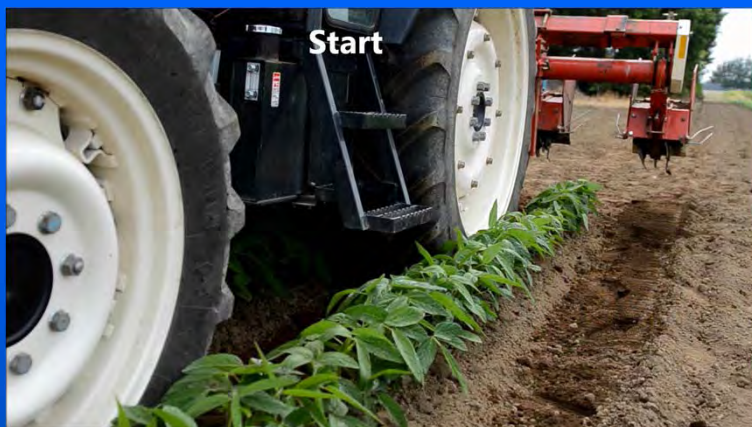
整地



除草



# ロボットの作業風景-2



除草



農薬散布



収穫