

EAEF ベスト論文賞の受賞

我々の研究室から提出していた論文“Path Planning of Tomato Cluster Harvesting Robot for Realizing Low Vibration and Speedy Transportation” が、下記のように 2010 年 EAEF ベスト論文賞を受賞しました。



この論文は、AABEA (CIAM, JSAM and KSAM)の発行する EAEF 2 巻 3 号, 108 ページから 115 ページに掲載されています。今後、本研究だけでなく他の研究も推進されることが期待されます。

http://www.jstage.jst.go.jp/browse/eaef/2/3/_contents