自律飛行マルチロータ・ドローンとディープ・ラーニングを用いた太陽光パネルの異常検知

Anomaly Detection of Solar Panels Using Autonomous Multi-rotor Drone and Deep Learning

【研究背景•目的】

現在,持続可能なエネルギへの取り組みは,世界的な課題となっている.持続 可能なエネルギの一つとして、太陽光発電の需要が増加しつつある. 将来、太陽 光発電が増加するに伴って、太陽光発電所の自動点検を行うシステムの普及が 見込まれる。また、近年、マルチロータ・ドローンが注目されている。マルチロー タ・ドローンは、構造が簡素であることや安定性が高いことから、点検や農業など に幅広く利用されている.しかし、マルチロータ・ドローンの需要が高まるにつれ パイロット不足が懸念されている.この問題を解決するため、現在、ドローンの自 律飛行の研究が盛んに行われている.一方,画像処理の分野では,現在, ディープ・ラーニングが注目されている. ディープ・ラーニングは高い認識率で物 体を識別したり検出できる.

そこで、本研究では、マルチロータ・ドローンとディープ・ラーニングに着目し、太 陽光パネルのひび割れとhotspot(異常発熱)を自動検知する技術を開発した.

Multi-rotor Drone

- RTK (Real-Time Kinematic) を搭載して自律飛行
- 可視光カメラ、サーモ・カメラを搭載して撮影



[Deep Learning]

- 物体検出手法 YOLOv4-tiny
- 太陽光パネルのひび割れ、Hotspots(異常発熱)を検知
 - → 太陽光パネル点検システムの開発

【RTK-GNSSの精度実験】

ドローンを自律飛行させるには、GPS (Global Positioning System)などのGNSS (Global Navigation Satellite System)を用いる方法がある.

しかし、従来法の単独測位は、数[m]の誤差が発生する. 一方、RTK-GNSSは リアルタイムで数[cm]の誤差で測位できる. RTKは基準局と移動局とを用いて測 位する相対測位の一種で、ドローンや無人農業ロボットの分野で普及が見込ま れている. そこで、本研究で開発するドローンには、自律飛行させるためにRTK-GNSSを搭載した.

単独測位

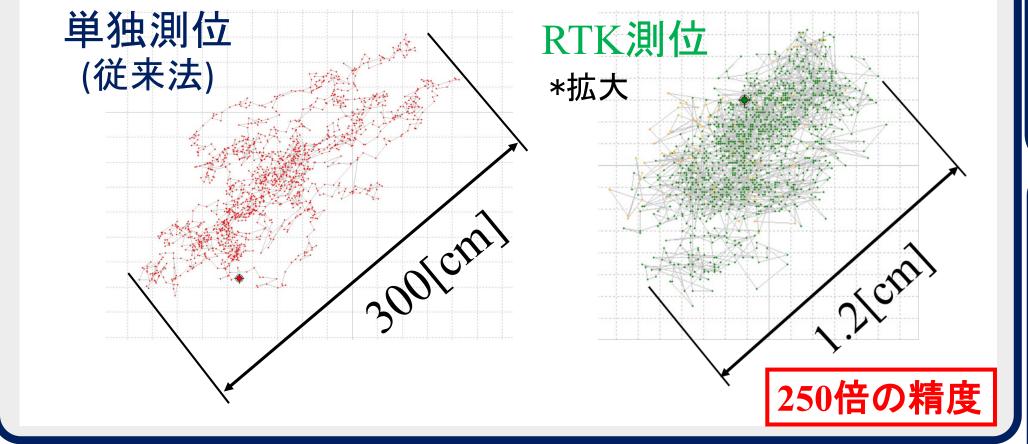
スマホ、カーナビ等で利用 数メートルの誤差が発生

RTK

- 基準局と移動局から成る 相対測位
- ・リアルタイムで

誤差数センチメートルの測位

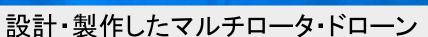
→ 精密な自律飛行が可能

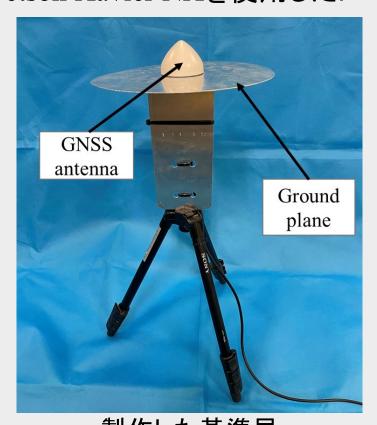


【自律飛行マルチロータ・ドローンの開発】

本研究では、モータを8台搭載したオクトクワッド型を採用した。フレームやモー タ等は市販品を使用し、機体制御に用いるフライト・コントローラとしては、 Pixhawkを使用した. また、GPU搭載マイコンとしてJetson Xavier NXを使用した.







製作した基準局

【YOLOv4-tinyを用いた太陽光パネルの異常検知】

太陽光パネルのひび割れ検知

太陽光パネルとひび割れの学習にはYOLOv4-tinyを使用した. YOLOv4tinyのcfgファイルを編集し、太陽光パネルとひび割れの2つのクラスを検知 させる学習モデルを作成した.307枚の画像を学習に用いた.239枚を Trainingに、68枚をTestに使用した.

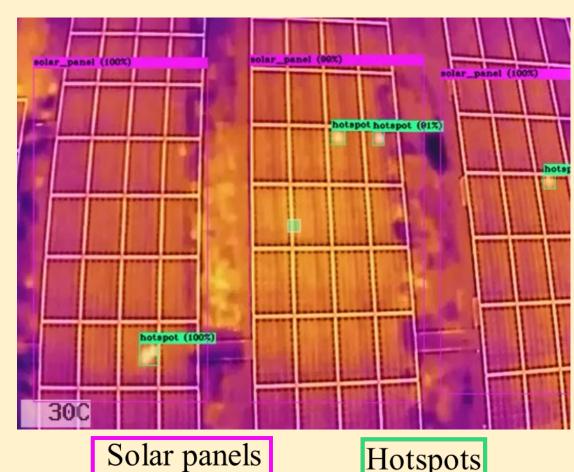


学習結果を用いてひび割れの検知を行った例

訓練に用いていないひび割れのある太陽光パネルの画像40枚を用いて, 学習モデルの評価を行った. ひび割れのある太陽光パネルの画像40枚に は、太陽光パネルが52個、ひび割れは85個写っている、52個の太陽光パネ ルのうち検知率は100%であった. 85個のひび割れのうち検知率は89.4%で あった.

太陽光パネルのHotspots検知

YOLOv4-tinyのcfgファイルを編集し、太陽光パネルとHotspotsの2つのクラ スを検知させる学習モデルを作成した. 1,385枚の画像を学習に用いた. 1,135枚をTrainingに、250枚をTestに使用した.



学習結果を用いてひび割れの検知を行った例

訓練に用いていないHotspotsのある太陽光パネルの画像33枚が、学習モ デルの評価に用いられた. Hotspotsのある太陽光パネルの画像33枚には太 陽光パネルが112個, Hotspotsが57個写っている. 112個の太陽光パネルの 検知率は99.1%であった. 57個のHotspotsの検知率は89.5%であった.

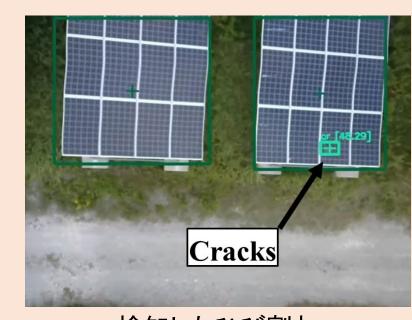
【太陽光発電所での自律飛行および異常検知】

太陽光発電所において、ドローンを、太陽光パネルの上空10[m] を自律飛行さ せ,実際のひび割れおよびHotspotsの検知を行わせた.

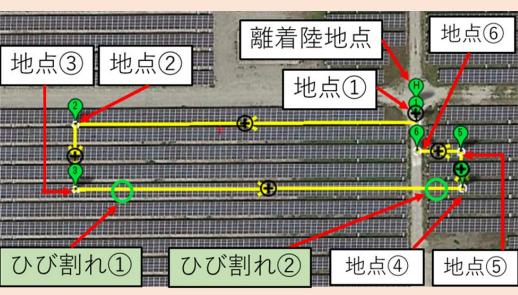
結果,飛行経路上にある2か所のひび割れのうち,1か所を検知した.また,4 か所中3か所のHotspotsを検知した.



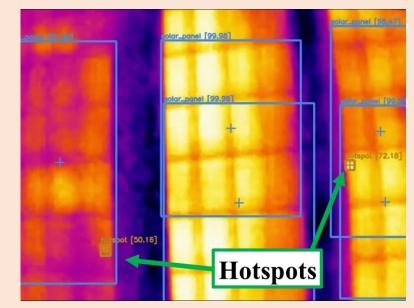
自律飛行中の機体



検知したひび割れ



機体の飛行経路



検知したHotspots

AI収穫量予測システムの開発

現在の圃場画像から将来の収穫量を予測する システムの開発に取り組んでいます。

/// 開発の背景

農業では、注文管理、出荷計画、作業計画を行う上で、 将来の収穫量を予測することが重要になります。

ところが、収穫量の予測は**熟練者の目と経験**に頼っているのが現状です。 当社は、熟練者の目と経験に代わる収穫量予測システムの開発に取り組み、 新規就農者の支援を目指しています。

AI収穫量予測システム(トマト施設園芸用)

本日の圃場画像 (2022年2月13日)







サブハウス

熟度2トマト 4個

熟度3トマト

熟度4トマト 8個

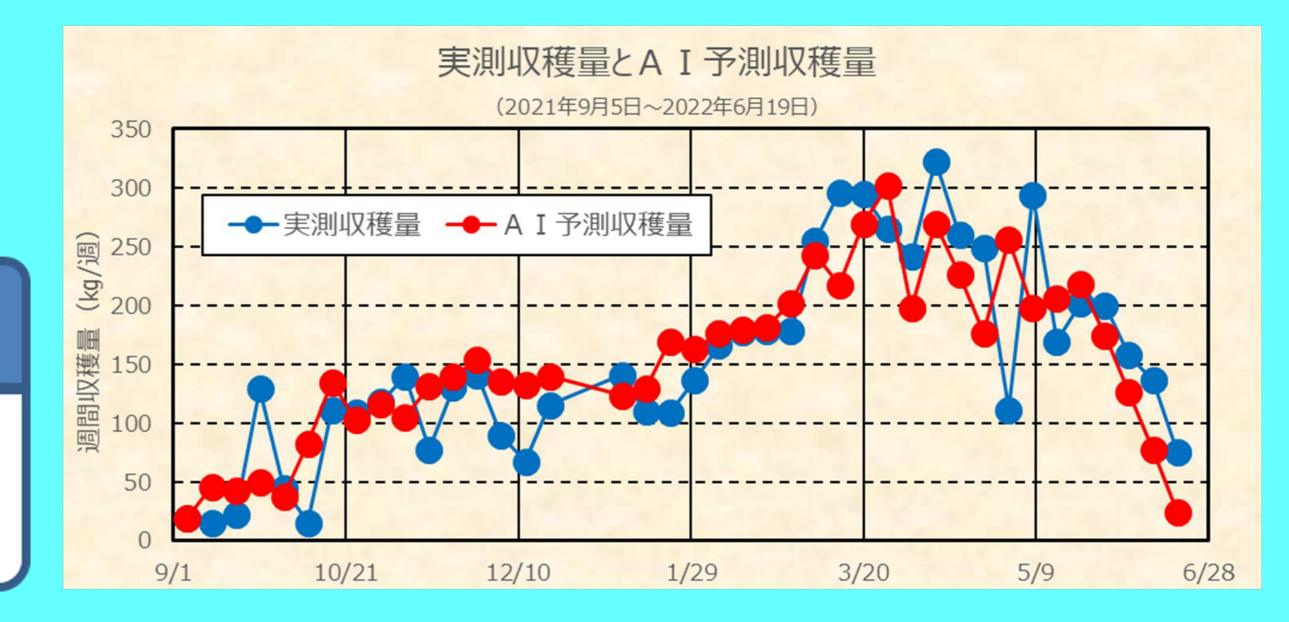
(2022年2月14~20日)

179.3kg



(2022年2月14~20日)

177.4kg





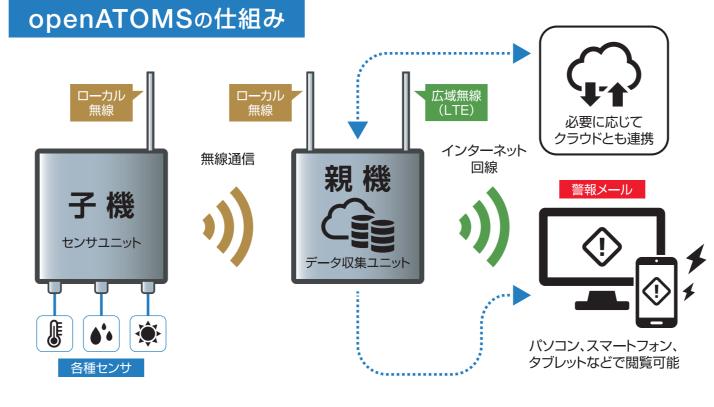
フィールドモニタリングシステムの共通基盤技術

openATOMS®

無線で 通信ケーブル不要で 既存施設に後付け可

優れた 拡張性 センサの組合せ次第で 何でもモニタリング

簡単 専用ソフト不要、 警報メールの受信可



openATOMSの機能





通信環境に左右されず、スピーディなデータ処理を実現

遠隔地からデータを閲覧

・現地の親機に蓄積されたデータを、PCやスマホからダイレクトに閲覧可能 異常時には、メールでお知らせ





今日を支え 明日を創る



確かな未来へ、"わくわく"を形に









