

パナソニック、トマト収穫ロボ開発 センサーで色を認識

2015/12/2 22:20 日本経済新聞 電子版

パナソニックは農作業用ロボットに参入する。自社の画像センサーを使い、収穫が近づいたトマトを無人で収穫できる機器を開発した。農家で実証実験を始めており、センサーの性能を高めて実用化を目指す。自社で運営している植物工場での利用も検討する。

開発したロボットは7万画素以上のカラー映像を撮影する小型カメラを搭載した。赤く色づいたトマトを特定し、形や位置を立体的に検出する。果実にキズをつけないように、生え際の茎の部分だけを引き伸ばして収穫する仕組みだ。夜間など人がいない時間でも作業できる。

収穫用のかごが満杯になると無線通信で知らせ、空のかごと自動で交換する。収穫量や品質をデータで管理でき、収穫計画を立てやすくなる。1個の収穫時間は開発中の機種なら20秒程度で、今後はセンサーの性能向上などで6秒に速めていきたいとしている。

パナソニックはセンサーをはじめこれまで培った技術を応用し、植物工場など農業分野に進出してきた。高齢化、人手不足に直面する農家のニーズが高い農作業用ロボットにも踏み出すことで、農業分野を新たな収益源に育てたい考えだ。