

次世代インフラロボット検証開始

点検、災害対応の27件

16年度以降の適用目指す

関東整備局管内

国土交通省の「次世代社会インフラロボット現場検証委員会」による関東地方整備局管内でのロボット技術の現場検証の見学会が17日から始まる。「点検ロボット」と「災害対応ロボット」を対象に公募した技術の中から、関東管内では▽橋梁維持工事▽応急復旧▽水中維持管理の3分野を対象に合計27技術を公開し、現場適用性などを検証する予定だ。2014年度末までに達成度や発展性などを評価した上で改良を加え、15年度に再度現場検証した上で16年度以降に試行を開始する方針だ。

国交省では、人口減少に伴う労働力不足が懸念される中、今後増大するインフラ点検の効率化、災害現場の調査や応急復旧を迅速・的確に実施する実用性の高いインフラロボットの開発・導入を促進するため、産学官の有識者で組織する「次世代社会インフラロボット現場検証委員会」で検証・評価した技術を直轄現場で積極的に活用促進する考え。

今回、企業や研究機関から応募のあったロボット技術の検証を管内4現場で一般公開して実施する。新浅川橋（東京都八王子市）で17、18日に

動する自律飛行型UAVによる構造物調査システムIIフォーラムエイト▽構造物点検ロボットシステム「SPIDER&Giraffe」IIルーチェサーチ▽赤外線調査トータルサポートシステムJシステムII西日本高速道路・エンジニアリング四国▽橋梁等構造物の点検ロボットカメラII三井住友建設▽「橋梁点検カメラシステム視る・診る」による接触調査技術IIシビル調査設計。

9技術、二ヶ領宿河原堰（川崎市）で20日に1技術、多摩川緊急用船着場（東京都大田区）で28日に3技術、宮ヶ瀬ダム（相模原市）で12月2日に14技術を検証。各技術のプレゼンテーションやデモンストラーションが実施される予定だ。

〈二ヶ領宿河原堰〉
▽ポータブルサイフォン排水II大林組・ダムドレ。

〈多摩川緊急船着場〉
▽超小型フレーム構造ROVを用いた水中維持管理技術IIニッスイマリン工業・長崎大学・日本文理大学・北九州市立大学▽河川点検ロボットシステムIIアーキジオサポート・東京大学生産技術研究所▽可変構成型水中調査用ロボットIIキューアイ・日立製作所デバイスシステム社・産業技術総合研究所。

〈宮ヶ瀬ダム〉
▽魚群探知機を利用した水中維持管理調査システムIISeachallenge▽超小型フレーム構造ROVを用いた水中維持管理技術IIニッスイマリン工業・長崎大学・日本文理大学・北九州市立大学▽アクアジャスターによる姿勢制御した水中構造物の健全性評価II大林組▽テザラ伸展開縮型遠隔操作水中ロボットの開発II建設

技術研究所・ハイロボット・東京工業大学▽遠隔操作無人探査機による水中構造物診断システムII五洋建設▽画像鮮明化と打音診断によるダム維持管理ロボットシステムIIパソニック▽ダムとの機械的接触を利用した検査ロボットシステムの研究開発II立命館大学・関西工事業測量UAVと多視点画像3D構築によるダム点検IIパシフィックコンサルタンツ▽水中点検ロボットシステムIIアーキジオサポート・東京大学生産研究所▽自動航行型測深システムII自動ベルイガII東亜建設工業▽ダム堆積物電磁波レーダー探査システムIIみらい建設工業▽可変構成型水中調査用ロボットIIキューアイ・日立製作所デバイスシステム社・産業技術総合研究所▽マルチビームソナーと搭載ROVによる維持管理点検技術IIいで▽水中構造物点検ロボットシステム「FRUG」IIルーチェサーチ。

〈新浅川橋〉
▽複眼式撮像装置を搭載した橋梁近接目視代替ロボットシステムII富士フィルム▽橋梁の近接目視ならびに打音検査を代替する飛行ロボットシステムII東北大学▽安全に配慮した飛行ロボット橋梁点検アシスト技術II総合警備保障▽小型無人飛行装置による橋梁点検支援技術IIアスコ▽3DVRと連

技術研究所・ハイロボット・東京工業大学▽遠隔操作無人探査機による水中構造物診断システムII五洋建設▽画像鮮明化と打音診断によるダム維持管理ロボットシステムIIパソニック▽ダムとの機械的接触を利用した検査ロボットシステムの研究開発II立命館大学・関西工事業測量UAVと多視点画像3D構築によるダム点検IIパシフィックコンサルタンツ▽水中点検ロボットシステムIIアーキジオサポート・東京大学生産研究所▽自動航行型測深システムII自動ベルイガII東亜建設工業▽ダム堆積物電磁波レーダー探査システムIIみらい建設工業▽可変構成型水中調査用ロボットIIキューアイ・日立製作所デバイスシステム社・産業技術総合研究所▽マルチビームソナーと搭載ROVによる維持管理点検技術IIいで▽水中構造物点検ロボットシステム「FRUG」IIルーチェサーチ。