

# 水中点検ロボ

## 出水期明けから試行

### 国交省 意見交換通じフィールド選定

国土交通省は、2年間の現場での検証を経て「推奨技術」に位置付けられたロボットを使った水中構造物の点検を、出水期が明ける10月ごろから全国で試行する計画だ。国に加え、自治体、電力会社が管理するダムや河川での実施も視野に入れている。現在、各地方整備局の主催で開催中の説明会や意見交換の成果を、各ロボット技術に対応した試行フィールドや実施方法の選定などに役立てる。

### 災害2分野は協定促進

次世代社会インフラ用ロボットのうち、水中構造物の維持管理に役立つ点検ロボットとして評価されたのは、パナソニック、五洋建設、大林組、ク・シオ・サポートらが単独または共同開発者と応募した技術。例えばパ

ナソニックが開発した「画像鮮明化技術を用いたダム維持管理ロボットシステム」では、堤体との離隔と水深を保つ自動制御機能を持ったロボットが撮影する画像情報から構造物の変状や損傷などを自動抽出できる。これらの技術について

て、1日に実施した北海道開発局を皮切りに、7～8月に全国で説明会を開催する。この説明会と併せて、ダムや河川といったフィールドを持つ各管理者との意見交換で各技術の耐久性や持続性、安定性などを見定め、現場のニーズを踏まえた試

行候補地を選定することにしてはいる。

このほか、災害2分野（調査、応急復旧）のロボット技術に関する成果

報告会も開き、国や自治体と開発者間での災害協定の締結を促していく。災害2分野のうち、調査技術で活用の推薦を受けたのは、中日本航空、日立製作所、東北大学、ルーチェサーチ、アスコ、エンルート、西尾レントオールらが単独か共同で応募した技術の全部または一部。応急復旧では、大成建設、熊谷組などの技術が推薦を受けた。

ルーチェサーチと日本工営が共同で開発した技術では、GPS（全地球測位システム）で制御された高性能無人ヘリロボットに、レーザー・スキャナーを搭載した技術を用い、土砂災害や火山災害現場で災害の全容や変状の詳細、斜面の経時的変化を把握することができるとしている。

これら技術については、水中用ロボットとは別に10月くらいまでに順次開催する成果報告会でそれぞれの技術の内容を知ってもらい、既に一部で始まっている地方整備局や自治体と開発者との災害協定の締結を促し、現場での活用につなげていく考えだ。