

研究テーマ 大規模構造物用インフラ自動点検ロボットシステム

所属 工学部

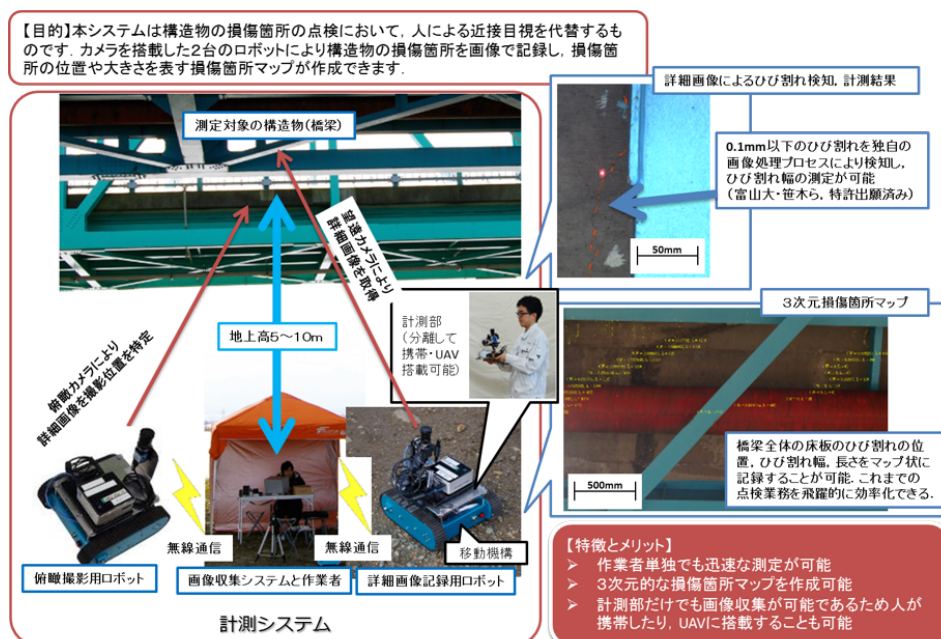
教授 笹木 亮

研究の背景及び目的

本研究は、橋梁等の構造物の点検で、人が行う近接目視による点検作業を代替し、自動点検および点検調査書の自動作成を行うシステムを構築する。カメラを搭載した2台のロボットにより構造物の損傷箇所を画像で記録し、損傷箇所の位置や大きさを表す損傷箇所マップを作成できる。



■ おもな研究内容



期待される効果・応用分野

- これまで大規模空間の位置計測では、レーザー変位計が多く利用されているが、測定データが膨大になる問題がある。
- 本システムは画像計測のメリットを有しつつ、高精度な計測を実現し、短期間かつ低コストでの計測を可能とする。
- 作業者単独でも運用可能で、人が携帯したり、UAVにも搭載することができる。

■ 共同研究・特許など

特許登録

第6620477号「コンクリートのひび割れ検出方法及び検出プログラム」, 国土交通省平成27年度次世代社会インフラ用ロボット現場検証に採択, 「移動ロボットによる画像情報を用いた構造物の損傷箇所記録技術」, 公益財団法人JKA 平成28年度機械工業振興補助事業, 富山県内企業との共同研究(研究代表者), ほか

研究分野	画像計測・ロボット
キーワード	機械計測, ロボティクス, メカトロニクス, 測量・リモートセンシング

研究室URL : <http://enghp.eng.u-toyama.ac.jp/labs/me08/>