



(株)熊谷組

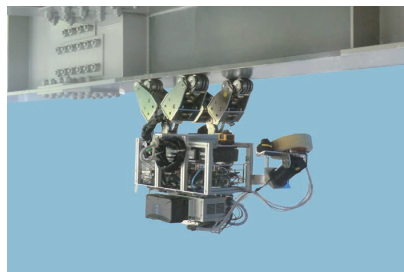


維-28

磁石走行式ロボット等を活用した橋梁点検システム

開発中の橋梁点検ロボットは、人間の立入りが困難な箇所へ移動し、橋梁床版の維持管理に必要な画像情報を取得するものです。

- 従来から行われてきた目視点検の補助を目的としています。
- 移動ロボットに高精細カメラを搭載し、RC床版の概査展開図をリアルタイムに作成します。
- 要詳細調査箇所でのズーム画像から0.2mm程度のひび割れを確認します。
- NEDOのインフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクトに採択された技術です。



ロボットのイメージ

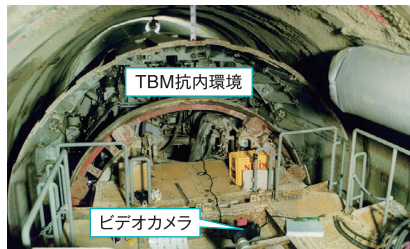
担当部署 関西支店 土木事業部 営業部

Tel 06-6225-2123

Fax 06-6225-2199

ビデオカメラのラインカメラ的利用(トンネル坑壁連続展開画像作成の事例)

- 高精細カメラを搭載した移動ロボットが10cm/secで1m走行、静止状態で画像を取得します。
- 今回の開発では、補正済み画像を連続して結合し、概査展開図をリアルタイムに作成します。
- 紹介事例では、ビデオカメラによる2次元画像を補正して結合しています。



【TBM坑壁面連続展開図(事例)】



補正済み画像を連続して結合し、展開図をリアルタイムに作成

<http://www.kumagaigumi.co.jp/>