

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

～ 橋梁近接目視点検の支援ができる システムの現場検証 ～

応募者：富士フイルム株式会社
共同開発者：株式会社イクスリサーチ
一般財団法人首都高速道路技術センター

[概要]

複眼式撮像装置(ステレオカメラ)を搭載したロボットで鋼桁下フランジを移動しながら鋼桁を撮影し、撮影画像を画像処理し「橋梁点検要領等」における損傷を検出して近接目視を主体とする点検の支援、および点検調書の作成を支援するシステム。

[特徴]

- 鋼桁下フランジ懸垂型ロボットに搭載した複眼式撮像装置によって橋梁全体の桁下を移動しながら桁部の画像を撮影する。
- 撮像装置は障害物を避けて昇降し、損傷評価に必要な全ての情報を画像情報として得ることができ、近接目視の支援ができる。
- 撮影したステレオ画像を画像処理して損傷の寸法が計測でき、点検および調書作成の費用・手間を削減する。

[前回からの改良点]

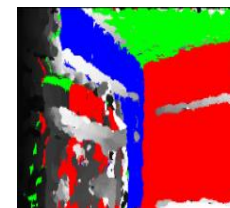
- ✓ 駆動系の改良により垂直補剛材など障害物の走破が可能となった
- ✓ ステレオカメラを改良し小型化、軽量化を図った



ステレオ画像
撮影



平面推定



距離計測

