

# 橋梁点検の新しい可能性を提示するマルチコプタを用いた点検システム: マルコ™

## ～ システムの実現性実証に関する現場検証 ～

応募者: 川田テクノロジーズ(株) 技術研究所  
 共同開発者: (株)エンルート、大日本コンサルタント(株)、  
 産業技術総合研究所

### [概要]

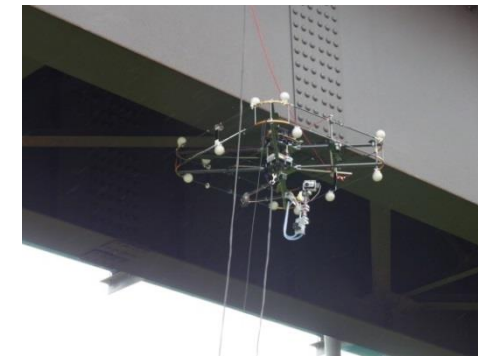
マルコ™はNEDOの委託(H26～H29)を受けて開発中のマルチコプタを利用した橋梁点検システムである。

橋梁下面(床版下面、桁外面、下部工外面、支承部)の近接目視点検の支援を目的としており、自律制御技術や橋梁への脱着技術、点検データ処理技術の実現を通して運用性の高いシステムを実用化することを目指している。

### [写真・イメージ]



高精細画像取得用  
マルチコプタ



橋梁脱着型  
マルチコプタ

### [特徴]

- 地方公共団体の管理する道路橋を対象。
- 2種類のシステムを準備。
  - 高精細画像取得タイプ: 床版、コンクリート橋を対象とし、短時間で高精細な画像を網羅的に取得する。
  - 橋梁脱着タイプ: 鋼橋を対象とし、鋼桁を把持することで安定して点検画像を取得する。
- 交通規制を伴わずに橋上から少人数で運用できる。
- 有線給電式により十分な点検時間を確保。
- 安全索により飛行体の落下等による危険性を低減。



得られた画像の一例