

画像処理技術を用いた半自律飛行ロボットによる橋梁点検支援技術

～ 橋梁点検の効率化に役立つ技術の現場検証 ～

応募者： 総合警備保障株式会社

共同開発者： 株式会社横河ブリッジホールディングス

[概要]

橋梁の老朽化に伴い、飛行ロボットをはじめ橋梁点検の効率化に役立つ技術の実用化が求められている。

飛行ロボットには、足場を設置せずに橋梁に接近できるという特徴があるが、橋梁付近ではGPS電波を受信できないため、位置認識機能を使用できないという課題もある。

そこで、GPSに依存しない位置認識技術を用いた半自律飛行により、操縦者の負担を軽減できる橋梁点検用飛行ロボットの実現を目指す。



現場検証に使用する飛行ロボット

[昨年度現場検証からの改良点]

昨年度の現場検証を踏まえ、GPS電波に依存しない位置認識技術を実装し、操縦者の操縦技術に依存しない半自律飛行技術を実現する。