

# ワイヤー移動式汎用橋梁点検ロボット「ARANEUS」による目視点検支援システム

## ～ 橋梁目視点検支援システムの現場検証

### [概要]

近年、橋梁の長寿命化のために点検・検査業務の効率化・省力化・経済性向上に貢献できる点検ロボットの開発が期待されている。橋梁の下には、河川だけではなく車道が存在しており、第三者被害を防止するためにも、ロボットの「落下」は許されない。そこで、本研究では、ワイヤー移動式の橋梁点検ロボットを提案する。本方式を適用することで大きなペイロードを確保し、高精度なセンサ・カメラを搭載することを可能にしている。

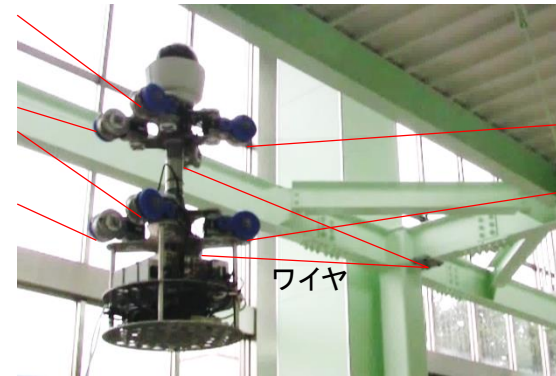
既に、平成27年9月12日に青森県八戸市の新井田橋において運用試験を実施し、本システムの有効性を確認している。

### [特徴]

- 最低人数2名程度で検査業務の実施が可能
- 大ペイロードを活かし重いセンサ・カメラ(高精度)を搭載可能
- 8本のワイヤで橋梁に固定しているため、電源を喪失しても落下せず、フェイルセーフを確保
- ロボットアームを取り付けることによって打音・洗浄・簡易修繕等多様な検査業務に展開可能

～ 応募者：八戸工業大学  
共同開発者：株式会社TTES, 株式会社長大

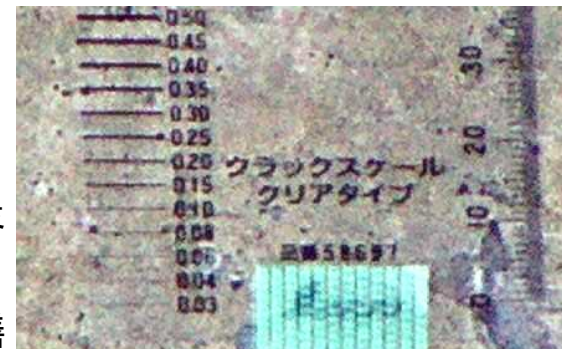
### [写真・イメージ]



点検状況



ARANEUS



7m程度離れた場所からの撮影画像