東日本高速会社 人飛行体で対象物撮影 下部などの点検効

状況などを確認する点検 を使って道路施設の劣化 を搭載した点検用のUA めどを付け、UAVによ どにより、維持管理の高 カーと共同で小型カメラ や運用システムの開発に カナダのUAV関連メー 管理体制を構築する。 14年度中にモデル現場へ る。今後半年かけて機体 いながら、実用化に向け た検証作業を進めてい

は、無人飛行体(UAV) 東日本高速道路会社 Vの研究開発を推進中。 飛行・撮影実験などを行 現在、実際の橋梁周辺で 機械化やICTの導入な 路インフラの点検業務の 配備したい考えだ。 モデル路線の点検業務に 備した上で、14年度中に る点検マニュアル類を整 東日本高速会社は、道

モニタリング関連の次世 施策に位置付け、点検・

を使った橋梁点検技術の 取り組んでいる。UAV 代技術の開発に積極的に

ットは機体自体を操作す 自動で行うため、パイロ 浮遊し続ける飛行操作を

UA>で橋梁などの対象物を近距離から撮影

専用端末のタッチパネルで 飛行動作を指示

る必要がない。

現在の機体ではカメラ

広げていく考えだ。

メンテナンスハイウェイ 度化を進める「スマート (SMH) 構想」を重要 Vのモデル機体を開発・ 俯瞰(ふかん)撮影シス ン・ラボ社と共同で研究 実用化もその一環。 製造するカナダのエリオ 開発を進めている。 用端末を使って飛行の小 体はレバー付きのコント ら対象物を撮影する。機 カメラを搭載し、上空か ラを持つUAVの機体に けても指示された場所に 作を自動で行う。 風を受 ローラーで操作せず、専 アム」は、四つのプロペ じ、機体が指示された動 場所などを指定するだけ 全自動ロボット型空中 両社が開発を進める ト・高さ、撮影したい U A るカメラを設置するため の技術開発を推進。 限られる。東日本高速会 対して水平または下側に め、撮影エリアが機体に 導入を目指す。 高さ60~70次の橋梁への るモデル現場は、 影関係の技術に重点を置 カメラの一体型など、撮 ビジョンカメラとスチル などを撮影できるよう を下側に設置しているた 将来的には山岳部にある に、機体の上方を撮影す 社は今後、橋梁下の床版 試験的に活用する計画。 比較的容易な場所とし、 14年度中に実機を投入す いて開発を進めていく。 、運用が ハイ

、投入

害時の現地調査や建設現 ラの点検だけでなく、災

用途についてもインフ

場の出来高管理などにも

【建設ICT】

1. 日 経 4. 読 経 7. 産 経経 10.中部設工 13.建設工 2. 朝 日 5. 岐 阜 8. 静 岡 11.建 通 14.信濃毎日 3. 毎 日 6. 中 日 9. 伊 勢 12.日刊工業 15.日本海事 6.建設工業

朝 夕) Р 4 平成25年 川 月 2()日(