

栈橋上部工下面の点検診断ロボット(ROV)



点検者の安全を確保しながら効率的に部材の変状を把握！

特徴1 点検時間を短縮

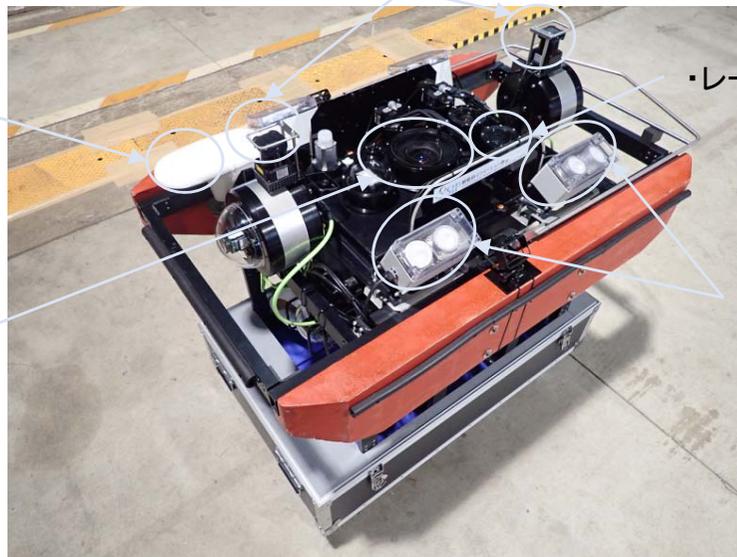
特徴2 点検コストを縮減

特徴3 撮影画像には位置情報を付帯し、汎用ソフトにて3D化が可能

■概要・スペック

- ・GPS利用不可の栈橋下でも測位可能
- ・狭い空間や夜間でも点検作業可能
- ・陸上から作業中の位置を把握可能

- ・レーザレンジファインダー(前後各1基)
レーザで周囲を探索し杭を検出



・GPS

・レーザ距離計

・撮影用
カメラ

・LED照明
(全4基)

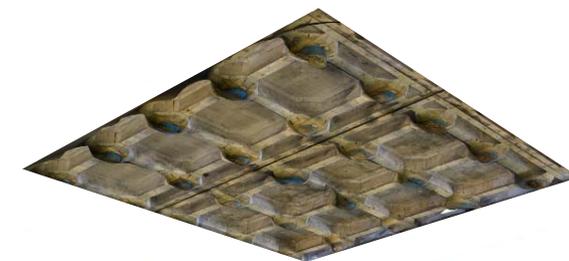
寸法:L1210×W800×H925(突起部を除く)
重量:約100kg

■活用実績・予定等

- ・名古屋港・清水港(2017年)、川崎港・小名浜港・千葉港(2018年)にて実証実験を実施。3D画像から展開図を作成し、点検帳票の形式に出力できる報告書作成支援ソフトを開発中。



ROVによる撮影状況



撮影画像の3D化

■ユーザーの声

- ・従来より早く安全に栈橋上部工の点検ができるので、岸壁利用への影響が小さくなると思われる。(港湾管理者)
- ・撮影画像が3D化できるので、部材の状況が確認しやすい。(港湾管理者)

■メディア掲載情報

- ・日刊建設工業新聞(2017年1月27日) ・静岡新聞(2017年1月31日)
- ・日経コンストラクション(2017年3月13日)