

開発者からの検証申請区分

| 技術名   | 構造物点検<br>ロボットシステム<br>「SPIDER & Giraffe」 | 非GPS環境対応型<br>マルチコプターを用いた<br>近接目視点検支援技術 | マルチコプター<br>による<br>近接撮影と<br>異状箇所の<br>2次元計測 | マルチコプターを利用した<br>橋梁点検システム<br>(マルコ™)     | 「橋梁点検カメラ<br>システム見る・診る」<br>による近接目視、<br>打音調査等<br>援助・補完技術 | 橋梁等構造物の<br>点検ロボットカメラ  | 橋梁下面の<br>近接目視支援用<br>簡易装置<br>「診れるんです」 |
|-------|---|--|---|--|--|-----------------------|--------------------------------------|
| 開発者   | ルーチェサーチ(株)                              | 三信建材工業(株)                              | 夢想科学(株)                                   | 川田テクノロジーズ(株)                           | ジビル調査設計(株)   | 三井住友建設(株)             | 東北工業大学                               |
| 共同開発者 | 広島工業大学<br>(株)建設技術研究所                    | 千葉大学<br>(株)自律制御システム研究所<br>アイエムソフト(有)   | (株)ニチギ<br>(株)plus-b                       | (株)エンルート<br>大日本コンサルタント(株)<br>産業技術総合研究所 | (有)インテス<br>福井大学  | (株)日立産業制御<br>ソリューションズ | O・T・テクニサーチ<br>(株)                    |
| 要求性能  | [A-1]<br>損傷写真<br>の撮影                    | 申請                                     | 申請  | 申請                                     | 申請   | 申請                    | 申請                                   |
|       | [A-2]<br>損傷写真<br>の整理                    | 非申請                                    | 非申請                                       | 非申請                                    | 非申請  | 非申請                   | 非申請                                  |
|       | [A-3]<br>損傷図<br>の作成                     | 非申請                                    | 非申請                                       | 非申請                                    | 非申請  | 非申請                   | 非申請                                  |
|       | [A-4]<br>損傷程度の<br>評価区分の<br>自動判別         | 非申請                                    | 非申請                                       | 非申請                                    | 非申請  | 非申請                   | 非申請                                  |