



1. 基本事項

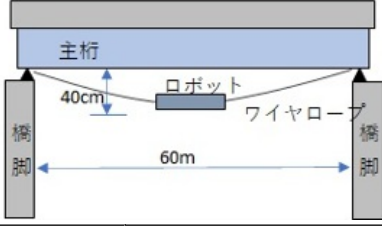
技術番号	BR010008-V0424			
技術名	ワイヤ吊下式目視点検ロボット			
技術バージョン	バージョン1	作成:	2024年3月	
開発者	株式会社イクシス			
連絡先等	TEL: 044-589-1500	E-mail: ix-s-npro@ixs.co.jp	ビジネス開発ロボット部門 金野寿哉	
現有台数・基地	4台	基地	神奈川県川崎市幸区新川崎7-7	
技術概要	本技術は、構造物の高所の目視点検をワイヤ架設式の移動式ロボットにてカメラ撮影を取入れて行う技術で、取得した画像データを用いて専用アプリケーションで床版のひびわれの自動検出を行う技術である。			
技術区分	橋種	鋼橋		
	対象部位	上部構造(床版) H形鋼桁橋(その他(上部構造(主桁、床版)))		
	損傷の種類	鋼	①腐食 ②亀裂 ④破断 ⑤防食機能の劣化	
		コンクリート	⑥ひびわれ ⑦剥離・鉄筋露出 ⑧漏水・遊離石灰 ⑪床版ひびわれ	
		その他		
共通		⑩補修・補強材の損傷 ⑲変色・劣化 ⑳漏水・滞水 ㉑変形・欠損		
検出原理	画像(静止画)			

2. 基本諸元

計測機器の構成		<ul style="list-style-type: none"> ・本計測機器は画像取得機能を有した移動式ロボットある移動装置内にセンシングデバイスであるデジタルカメラを専用のアタッチメントにより固定して計測を行うものである。 ・アタッチメント部は、姿勢自動調整装置により測定デバイスレンズ部が測定箇所に対し常時正対し画像データを取得することが可能であり、計測したデータは制御用PCに記録・保存される。 	
移動装置	機体名称	-	
	移動原理	<p>【懸架型】</p> <p>計測装置は懸架型であり、測定起点側と終点側のそれぞれ2箇所ずつ計4点で固定されたロープ2本の上にガイドローラーを設置する機構で、計測位置に移動し停止して測定(静止画撮影)する作業を一定間隔で繰り返す。撮影位置への位置調整は、本体の設置されているワイヤーを手動または、自動巻取りウインチ装置で行う。</p>  <p>図1. 計測装置設置図</p>   <p>写真1. ワイヤ敷設状況</p>	
	運動制御機構	通信	・有線式
		測位	・回転式パルスカウンターにて距離を算出し測位(パルスカウンターは、ガイドローラーに装着)
		自律機能	-
		衝突回避機能(飛行型のみ)	-
	外形寸法・重量	<ul style="list-style-type: none"> ・一体構造(移動装置+計測装置): ・最大外形寸法(L600mm×W600mm×H300mm) ・最大重量(15kg) 	
	搭載可能容量(分離構造の場合)	-	
	動力	<ul style="list-style-type: none"> ・動力源:電気式 ・電源供給容量:外部電源 ・定格容量:100V、2A 	
	連続稼働時間(バッテリー給電の場合)	-	
計測装置	設置方法	<p>・「移動装置と一体的な構造」移動装置の側面部左右2箇所(計4箇所)に専用アタッチメントで2本のロープを挟みこむ様に設置する。</p>  <p>写真1. 移動装置設置状況</p>	
	外形寸法・重量(分離構造の場合)	-	
	センシングデバイス	カメラ	<ul style="list-style-type: none"> ・CANON製カメラ 型番EOS70 ・センサーサイズ(縦222.5mm×横15.0mm)、ピクセル数(1800万画素)、焦点距離(18mm)
		パン・チルト機構	<ul style="list-style-type: none"> ・水平15°~-15° ・鉛直15°~-15°
		角度記録・制御機構 機能	・PAN軸、Tilt軸自動制御可能
		測位機構	・移動装置測位機構と共用
耐久性	-		
動力	・外部電源(発電機等AC100V出力)より移動装置へ専用電源ケーブルにて供給		

	連続稼働時間(バッテリー給電の場合)	-
データ収集・通信装置	設置方法	・ノート型パソコン(オペレーティングシステム Windows10)
	外形寸法・重量(分離構造の場合)	最大外形寸法(W270 mm×L188 mm×H19 mm) 最大重量 (1.1kg)
	データ収集・記録機能	・カメラで取得した画像データを記録メディア(SDカード)または制御用PCに保存する。
	通信規格(データを伝送し保存する場合)	-
	セキュリティ(データを伝送し保存する場合)	-
	動力	・外部電源(発電機等AC100V)より移動装置へ専用電源ケーブルにて供給
	データ収集・通信可能時間(データを伝送し保存する場合)	-

3. 運動性能

項目	性能		性能(精度・信頼性)を確保するための条件
3-1 安定性能	性能確認シートの有無 ※	-	
	性能値	-	
	標準試験値	-	
3-2 進入可能性能	性能確認シートの有無 ※	-	
	性能値	-	
	標準試験値	-	
3-3 可動範囲	性能確認シートの有無 ※	無	
	性能値	【懸架型】 ・最大ロープの長さ:50m	・ロープは2本、長さは、最小5m～最大50m範囲で径間 起点側と終点側に敷設すること。 ・ロープには、980Nの張力を掛けること
	標準試験値	未検証 	
3-4 運動位置精度	性能確認シートの有無 ※	無	
	性能値	-	
	標準試験値	-	


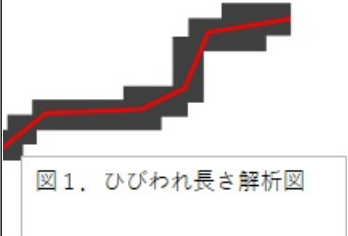
※「有」の場合は、付録2「技術の性能確認シート」に添付する。

4. 計測性能

項目		性能		性能(精度・信頼性)を確保するための条件	
計測装置	4-1 計測速度(撮影速度)	性能確認シートの有無 ※		無	
		性能値	未検証		-
		標準試験値	未検証		-
	4-2 計測精度	性能確認シートの有無 ※		有	
		性能値	・最小ひびわれ幅0.05mm ・計測精度:未検証		-
		標準試験値	標準試験方法 ひびわれ 地上(2019) 実施年 2020年 ・最小ひびわれ幅:- ・ひびわれ幅0.05mm 計測精度:0.03mm ・ひびわれ幅0.1mm 計測精度:0.10mm ・ひびわれ幅0.2mm 計測精度:0.06mm ・ひびわれ幅0.3mm 計測精度:0.03mm ・ひびわれ幅1mm 計測精度:0.09mm		・超解像度を使用 ・撮影速度:0m/s (停止して撮影) ・被写体との距離:1.0m ・照度:261.3 lx
	4-3 オルソ画像精度	性能確認シートの有無 ※		有	
		性能値	未検証		-
		標準試験値	標準試験方法 (2019) 実施年 2020年 ・相対誤差:0.86%		・真値:3.029m ・測定値:3.003m ・撮影速度:0m/s (停止して撮影) ・被写体との距離:3.0m ・照度:91.2 lx
		性能確認シートの有無 ※		無	
		性能値	未検証		-
		標準試験値	標準試験方法 (2019) 実施年 2020年 ・絶対誤差(Δx, Δy)=(0.069, 0.044) (m)		・真値(x, y)=(2.893, 0.897) (m) ・測定値(x, y)=(2.824, 0.853) (m) ・照度:91.2 lx
4-4 色識別性能	性能確認シートの有無 ※		有		
	性能値	未検証		-	
	標準試験値	標準試験方法 (2019) 実施年 2020年 フルカラチャート識別可能		・撮影速度:0m/s (停止して撮影) ・被写体との距離:1.0m ・照度:91.2 lx	

※「有」の場合は、付録2「技術の性能確認シート」に添付する。

5. 画像処理・調書作成支援

変状検出手順		<p>①ひびわれ箇所の自動抽出機能(下記アルゴリズム参照)により、ひびわれを抽出する。</p> <p>②撮影した画像を1径間ごとにつなぎ合わせる。ロボットの位置情報等を基に自動でつなぎ合わせる。</p> <p>③ひびわれ幅、長さを自動抽出する(下記アルゴリズム参照)。</p>
ソフトウェア情報	ソフトウェア名	<p>・「イクシスクラウド Ver1.0」(自社開発ソフト)</p> <p>WEBアプリケーションの為、随時バージョンアップをして提供します。</p>
	検出可能な変状	<p>・ひびわれ(幅、長さ)</p>
	損傷検出の原理・アルゴリズム	<p>ひび割れ</p> <p>・画像解析ソフト(自社開発ソフト)による自動検出 検出方法及びひびわれ幅算出 ①取得画像からひびわれ位置を検出(コンクリート部分とひびわれ部の色の違いにより判別) ②ひびわれに直交するピクセル数と解像度よりひびわれ幅を自動算出する。</p> <p>・撮影条件・仕様等 弊社ロボットに搭載のカメラ(撮影条件調整済)にて撮影 【移動方向ラップ率】 30% 【被写体との距離】 ひびわれ幅分解能 0.05mm 測定距離 0.5m以内 ひびわれ幅分解能 0.2mm 測定距離 2.0m以内</p> <p>・画像解析ソフト(自社開発ソフト)による自動検出に用いる教師データは、コンクリート構造物としてRC床版橋におけるひびわれ、床版ひびわれに関する写真に、技術者による点検成果を重ね合わせ、寸法等の情報を付与したデータ(約5橋分、総数10径間)を解析しソフトウェア開発者が学習させている。</p> 
	ひび割れ幅および長さの計測方法	<p>・幅:画像解析ソフト(自社開発ソフト)によりひびわれ幅自動(算出) ひびわれに直交するピクセル数と解像度よりひびわれ幅を自動算出する。</p> <p>・長さ:画像解析ソフト(自社開発ソフト)によりひびわれ沿いの長さを自動(算出)計測 ①ひびわれとして抽出された画像領域(下図黒)を細線化し、形状を折れ線として抽出する ②折れ線を構成する各線分について2点座標間の距離を算出して合計することで、ひびわれの全長をピクセル単位で求める</p> 
	ひび割れ以外	<p>・人が画像を確認する</p>
	画像処理の精度(学習結果に対する性能評価)	<p>・ひびわれの検出:検出率95%(測定対象面積200㎡の場合)</p>
	変状の描画方法	<p>・点群データ(ラスタ画像) ただし、ひびの幅・長さを算出する際や、DXFに変換する際に、内部的にベクタとしてひびを扱う</p>
	取り扱い可能な画像データ	<p>ファイル形式 JPEG (当社計測装置にて撮影した画像)</p> <p>ファイル容量 6MB程度 (当社計測装置にて撮影した画像)</p> <p>カラー／白黒画像 カラー</p> <p>画素分解能 ひびわれ幅 ①0.2mmを検出(測定点との距離2.0m以内) 0.3mm/Pixel 以内 (当社計測装置のロボットにて撮影した画像)</p> <p>その他留意事項 ・超解像技術を利用 ・当社計測装置以外で撮影した画像に関しては応相談</p>
	出力ファイル形式	<p>WEBアプリケーションにてビューワを提供、以下の情報をダウンロードで提供 JPEGで個別の損傷抽出した画像と、つなぎあわせた1径間の画像 DXFで1径間の損傷位置の図面</p>
		<p>①点検ロボットで計測記録した画像を当社に何らかの手段で引き渡す。 ②当社にてデータの解析及び合成を行う ※損傷抽出機能、複数毎の画像データの合成、画像データのラップ率は30%で重ね合わせ画像データ類似点を検出し重ね合わせる。</p>

<p>調書作成支援の手順</p>	<p>③損傷マップの自動作成機能 前工程で得られた損傷個所の位置情報から損傷マップを自動作成、ひびわれ幅損傷マップは、ひび幅により色分けして表示される。 ④クラウドから解析結果のデータをダウンロードし、出力する。 ※インターネット網に接続しているパソコンが必要</p>
<p>調書作成支援の適用条件</p>	<p>・以下の条件の画像データが得られるように撮影すること。 1)被写体に対して正対して撮影 ※センシングデバイス(カメラユニット)部は、内臓の角度計で傾き値を取得し自動鉛直補正正対する機能を有する。 2)ひびわれの計測精度が「最小ひびわれ幅0.2mmの場合は、画像の解像度は0.3mm/pix以下となるよう撮影する。測定点と計測装置距離は、2.0m以内</p>
<p>調書作成支援に活用する 機器・ソフトウェア名</p>	<p>・現地での入力:弊社より提供のPC (現場での作業時のみ) ・点検調書データのダウンロード:ブラウザ Chrome ・「イクシスクラウド ver1.0」(自社開発ソフト)</p>

6. 留意事項(その1)

項目		適用可否/適用条件	特記事項(適用条件)
点検時 現場条件	道路幅員条件	-	-
	桁下条件	桁下と移動装置の離隔幅は、0.4m以上を保持すること。	-
	周辺条件	-	-
	安全面への配慮	高所作業における一般的な安全事項実施のこと	-
	無線等使用における混線等対策	-	-
	道路規制条件	装置設置位置(橋脚天端)へ立ち入りの際に交通規制を行う可能性がある。	-
	その他	計測装置設置・撤去時作業足場を設けること	-

6. 留意事項(その2)

項目		適用可否/適用条件	特記事項(適用条件)
作業条件・運用条件	調査技術者の技量	計測装置設置・測定マニュアル(イクシス社製)の理解	-
	必要構成人員数	操作1人、補助員2人 合計3名	-
	操作に必要な資格等の有無、フライト時間	資格作業は無し	-
	作業ヤード・操作場所	移動装置外観が視通できる範囲	-
	点検費用	対象となる橋梁条件を設定し、その点検費用を記載する。 ただし、消費税、一般管理費、間接工事費、旅費交通費、諸経費は含まない。 【橋梁条件】 橋種[鋼桁橋] 支間長[最大50m] 幅員[10m] 部位・部材:[コンクリート床版] 活用範囲:500m2 検出項目:ひび割れ(長さ、幅) 費用:¥1,000,000(機器レンタル費+計測費+画像解析費)	-
	保険の有無、保障範囲、費用	-	-
	自動制御の有無	無し	-
	利用形態:リース等の入手性	レンタル/画像解析	-
	不具合時のサポート体制の有無及び条件	サポート体制あり	-
	センシングデバイスの点検	製品提供会社(イクシス社)による自社点検	自社点検項目に従い実施
その他	-	-	

7. 図面

