

点検支援技術 性能カタログ

橋 梁

トンネル

土 工

共通 (橋・ト・土)

舗 装

道路巡視

● 作業中(一部)

● **カタログ一覧①** (技術番号順) 01~02

● **カタログ一覧②** (検出項目別) 03

● **カタログ概要** (技術番号順)

画像計測(橋梁)	橋001~091/215 (91技術)
非破壊検査(橋梁)	橋092~139/215 (48技術)
計測・モニタリング(橋梁)	橋140~215/215 (76技術)
画像計測(トンネル)	ト 001~040/087 (40技術)
非破壊検査(トンネル)	ト 041~065/087 (25技術)
計測・モニタリング(トンネル)	ト 066~087/087 (22技術)
画像計測(土工)	土001~010/013 (10技術)
非破壊検査(土工)	土011~012/013 (2技術)
計測・モニタリング(土工)	土013 /013 (1技術)
データ収集・通信(共通)	共001~005/005 (5技術)
ひび割れ率・わだち掘れ量・IRI(舗装)	舗001~055/055 (55技術)
ポットホール・区画線の摩耗・建築限界の超過・標識隠れ(道路巡視)	巡001~032/032 (32技術)

令和8年3月



ポットホール・区画線の摩耗・建築限界の超過・標識隠れ(道路巡視)

技術番号	技術名	精度確認項目	開発者(代表)
PA020001-V0025	Draw-AI(Diagnose roads with AI)	ポットホール、区画線、標識隠れ	国際航業(株)
PA020002-V0022	スマートフォンによる簡易路面性状評価システム「DRIMS」	ポットホール	JIPテクノサイエンス(株)
PA020003-V0025	インフラパトロール	ポットホール、区画線	首都高技術(株)
PA020004-V0022	ポットホール自動検出システムを備えた路面性状自動測定装置(ひび割れ自動検出システムを備えた路面性状自動測定装置)	ポットホール	東亜道路工業(株)
PA020005-V0025	車載簡易装置による道路点検システム「GLOCAL-EYEZ」	ポットホール、区画線、建築限界、標識隠れ	ニチレキ(株)
PA020006-V0024	AIを活用した路面状態推定と維持管理支援サービス「みちログ」	ポットホール、区画線	(株)アイシン
PA020007-V0023	RoadManager損傷検知	ポットホール	(株)アーバンエックステクノロジーズ
PA020008-V0023	道路診断システム「AI-PATROL」	ポットホール	(株)近藤組
PA020010-V0023	MWD plus	ポットホール	東亜道路工業(株)
PA020011-V0025	AI舗装点検システムHibiMiru	ポットホール、区画線	(株)ドーコン
PA020012-V0023	車両搭載型路面横断プロファイラ	ポットホール	(株)トノックス
PA020013-V0023	車載カメラとAIを利用したポットホール自動検出技術	ポットホール	NiX JAPAN(株)
PA020014-V0023	路面性状測定システム(ポットホール自動検出機能付き)	ポットホール	(株)NIPPO
PA020015-V0025	ドラレコによる道路劣化AI診断「くるみえ for Cities」	ポットホール、区画線	日本電気(株)
PA020016-V0024	Real-Dimension	ポットホール、建築限界	(株)パスコ
PA020017-V0024	車両搭載センシング装置 MMS	建築限界	(株)パスコ
PA020018-V0025	ドライブレコーダーの動画データを解析して区画線の摩耗度を判定する技術	区画線	(株)プロネット
PA020019-V0024	路面検査コンパクトユニット PG-4	ポットホール	(株)保全工学研究所
PA020020-V0023	道路区画線健全度診断システム	区画線	宮川興業(株)
PA020021-V0025	路面性状調査システム「SunSearch」	ポットホール	(株)サンウェイ
PA020022-V0025	社会インフラ設備の台帳整備・劣化診断サービス"Audin AI"	ポットホール、区画線、標識隠れ	(株)NTTフィールドテクノ
PA020023-V0024	路面性状測定システム(Pave Scanner)	ポットホール	(株)日本インシーク
PA020024-V0024	ドラレコ・ロードマネージャー	ポットホール	(株)アーバンエックステクノロジーズ
PA020025-V0025	ビッグデータおよびAIを活用した道路破損の自動検出	ポットホール、区画線、標識隠れ	矢崎総業(株)
PA020026-V0025	ロードマン	ポットホール、標識隠れ	国際航業(株)
PA020028-V0025	舗装点検診断 iシステム	ポットホール	(株)アイバック
PA020029-V0025	RICOH StreetVista	ポットホール、建築限界	(株)リコー
PA020030-V0025	Draw-AI with テレマティクスサービス(Diagnose roads with AI)	ポットホール、区画線、標識隠れ	国際航業(株)
PA020031-V0025	GeoMasterNeo®	区画線、建築限界、標識隠れ	アジア航測(株)
PA020032-V0025	舗装ウォッチ	ポットホール	アジア航測(株)
PA020033-V0025	移動体計測による路面性状調査	ポットホール、区画線	アジア航測(株)
PA020034-V0025	道路附属物維持管理ソリューション「みちてん®」	標識隠れ	古河電気工業(株)

(カタログ概要にリンクします)

ポットホール・区画線の摩耗・建築限界の超過・標識隠れ(道路巡視)

※欠番2技術

PA020001～PA020032 (32技術)

検出項目	使用機器タイプ	技術数	技術番号(PA0100●●●)(下2桁●●)											
			4	10	14	16 ^{*1}	21	23	26	28	32 ^{*1}	33 ^{*1}		
ポットホール	専用測定車	10	4	10	14	16 ^{*1}	21	23	26	28	32 ^{*1}	33 ^{*1}		
	可搬式測定機器	16	1 ^{*1}	2	3 ^{*1}	5 ^{*1}	6 ^{*1}	7	8	11 ^{*1}	12	13	15 ^{*1}	19
			22 ^{*1}	25 ^{*1}	30 ^{*1}	32 ^{*1}								
	ビッグデータ活用型	3	24	25 ^{*1}	29 ^{*1}									
区画線	専用測定車	2	31 ^{*1}	33 ^{*1}										
	可搬式測定機器	12	1 ^{*1}	3 ^{*1}	5 ^{*1}	6 ^{*1}	11 ^{*1}	15 ^{*1}	18	20	22 ^{*1}	25 ^{*1}	30 ^{*1}	31 ^{*1}
	ビッグデータ活用型	1	25 ^{*1}											
建築限界	専用測定車	3	16 ^{*1}	17	31 ^{*1}									
	可搬式測定機器	2	5 ^{*1}	31 ^{*1}										
	ビッグデータ活用型	1	29 ^{*1}											
標識隠れ	専用測定車	2	26	31 ^{*1}										
	可搬式測定機器	7	1 ^{*1}	5 ^{*1}	22 ^{*1}	25 ^{*1}	30 ^{*1}	31 ^{*1}	34					
	ビッグデータ活用型	1	25 ^{*1}											

計 32^{*1}

※1:複数の「検出項目/使用機器タイプ」に該当する技術

※2:重複する技術を1技術とした場合の技術数

(カタログ概要にリンクします)

技術名

Draw-AI (Diagnose roads with AI)

技術番号

PA020001-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

国際航業(株)
tomoki_tajima@kk-grp.jp
(田島朋樹)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車両に車載カメラを設置し、路面状況の動画データ及びGPSデータの取得を行う。取得した路面画像に対して任意の範囲でAI解析を実行し、ポットホール等の道路異常を自動抽出することで、日常管理の高度化、効率化を図る技術である。

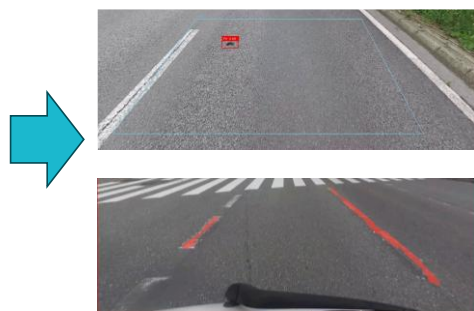
機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

(1) 車載カメラでデータ取得



(2) AIで画像解析



(3) 結果をGISで可視化・箇所表作成



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など



AIによるポットホール取得以外に
日常管理の活用を目指したシステ
ム紹介となっております

<https://www.kkc.co.jp/service/item/900/>

近年の採用事例

年度: 令和4年度 名称: 道路管理高度化・効率化
検討業務 内容: ポットホール 延長: 270km

年度: 令和5年度 名称: 公共道路維持管理シ
テム構築業務 内容: ポットホール

延長: 100km

技術名

スマートフォンによる簡易路面性状評価システム
「DRIMS」

技術番号

PA020002-V0022

(性能カタログにリンクします)

開発者

JIPテクノサイエンス(株)
drims_project@cm.jip-ts.co.jp
(森 慎吾)

精度確認項目

■ポットホール
区画線
建築限界
標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

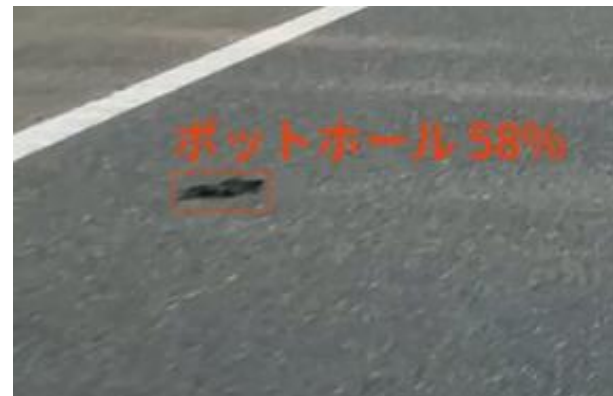
技術概要

本技術は、iPhoneを業務車両に設置し、走行時に得られる動画像および位置情報を基に、AI解析によりポットホールを検出できます。測定方法は、専用車両を使用せず、乗用車に機器を搭載する仕組みです。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

- ①フロントガラス上部にスマートフォンを設置し、AI用動画撮影アプリで路面状況を撮影します。
- ②スマートフォンに保存された動画をサーバに送信します。
- ③ポットホールをAIによる物体検出技術により検出後、正射投影変換し、ポットホールの大きさを算出します。



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

「DRIMS」紹介ページ

<https://www.jip-ts.co.jp/drims/>

国土交通省NETIS(新技術情報提供システム)登録
KT-170085-VR

道002

/ 032

技術名

インフラパトロール

技術番号

PA020003-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

首都高技術(株)
TEL:03-3578-5753

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

巡視業務を映像の力で支援するシステム「インフラパトロール」

- ・GISと連携した映像のリアルタイム配信やアーカイブした映像を活用するシステム。
- ・点検結果のオンライン共有や報告書自動作成等により業務を高度化、効率化。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

近年の採用事例

年度:令和7年度 名称:R7甲府河川国道管内インフラパトロールシステム賃貸借 内容:甲府河川国道管内での運用 延長:81km
 年度:令和7年度 名称:インフラパトロールシステムに係る賃貸借(2025年度) 内容:高速道路会社にて運用 延長:90km



InfraPatrol[®] インフラパトロール

<https://www.shutoko-eng.jp/technology/patrol.php>

道003

/ 032

技術名

ポットホール自動検出システムを備えた路面性状自動測定装置
(ひび割れ自動検出システムを備えた路面性状自動測定装置)

技術番号

PA020004-V0022

(性能カタログにリンクします)

開発者

東亜道路工業(株)
gijyutu@toadoro.co.jp
(塚本真也)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

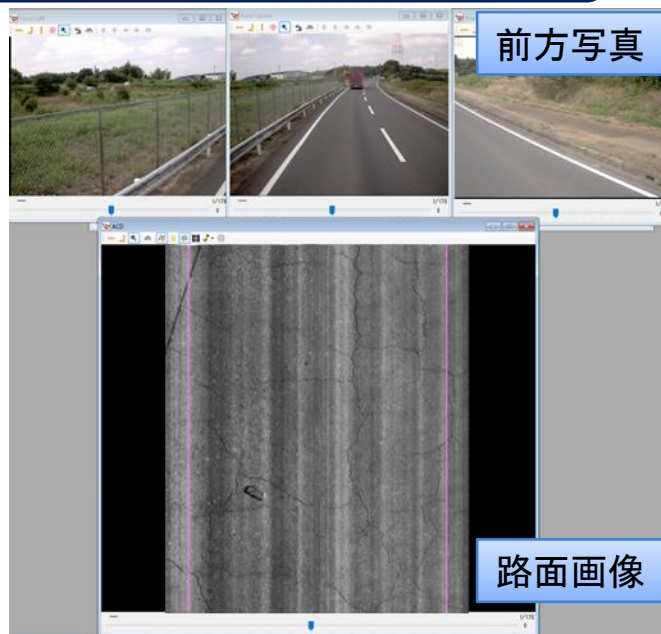
規制不要の車両走行をすることで、車載した3次元レーザーセンサをもちいてポットホールを自動検知する技術。同時にひび割れ率, わだち掘れ量, IRI, キメ深さ(MPD)も測定が可能。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

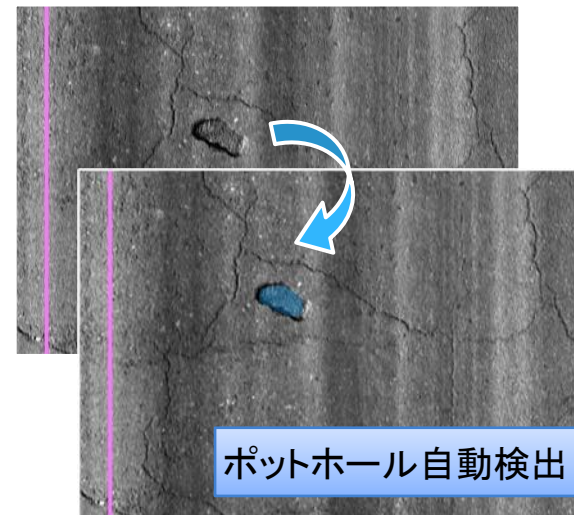


車両外観



前方写真

路面画像



ポットホール自動検出

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<https://www.toadoro.co.jp/business/product/2/>

技術名

車載簡易装置による道路点検システム 「GLOBAL-EYEZ」

技術番号

PA020005-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

ニチレキ(株)
hazama.m@nichireki.jp
(裕 真悠)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

一般車両に設置した車載簡易装置(スマートフォン)で、走行しながら前方画像や加速度を取得しAIで道路巡視(ポットホール、段差、区画線の摩耗、道路施設の異常などを検知)ができる技術。点検結果はweb地図上で確認でき、帳票出力も可能である。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale

パトロール結果web地図

横幅:30cm, 縦幅:34cm

ポットホール

ランク3

標示のかすれ

標識の傾斜

帳票出力

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

近年の採用事例

年度:令和6年度 名称:R6・R7・R8保土ヶ谷出張所管内維持工事 内容:パトロール 延長:50km

年度:令和6年度 名称:令和6年度 県単道路橋梁総務事業に伴う道路パトロール支援システム運用業務 内容:パトロール 延長:5,000km



<https://www.nichireki.co.jp/>

技術名

RoadManager損傷検知

技術番号

PA020007-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)アーバンエックステクノロジーズ
support-roadmanager@urbanx-tech.com
(松本百合子)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

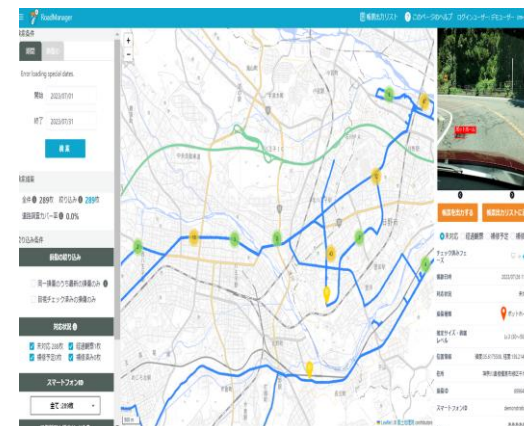
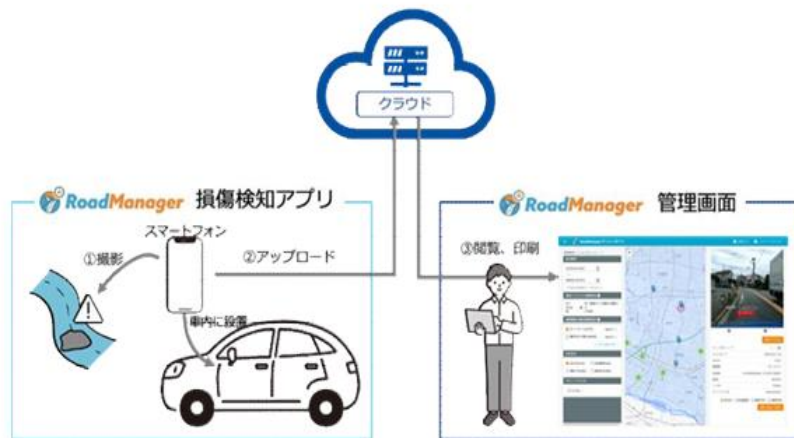
■令和12年3月末

技術概要

スマートフォンのAIで走行中に道路の損傷(ポットホールやひび割れ)を自動検知するサービス。検知結果はクラウドに保存され、地図付きダッシュボードで確認・PDFやCSVで出力可能。効率的な道路巡視を実現する。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

【HP】 <https://urbanx-tech.com/services>

【サービス紹介動画】

<https://youtu.be/63h2ufqSRYk?feature=shared>

近年の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 県路面損傷検知
内容: 道路巡視 延長: 2300km

年度: 令和6年度 名称: S社
内容: 私有地の道路管理 延長: -

技術名

道路診断システム「AI-PATROL」

技術番号

PA020008-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株) 近藤組
ynishio@kondo.co.jp
(西尾佳晃)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

車両に搭載したスマートフォンで走行中に路面を撮影し、AIが画像を自動解析して道路の変状を検出するシステムです。クラウドに保管されたデータは位置情報・損傷レベル・写真を有し、道路の維持管理業務に活用可能です。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

専用ウェブサイトをご覧ください

<https://aipatrol.jp>

<https://www.aipatrol.jp/>



近年の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 出口出来町線外における路面診断システム使用料 内容: AI解析 延長: 220km

年度: 令和6年度 名称: 国道7号中山西地区上部工工事 内容: AI解析 延長: 13km

道008

/ 032

技術名

MWD plus

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術番号

PA020010-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

東亜道路工業(株)
gijyutu@toadoro.co.jp
(塚本真也)

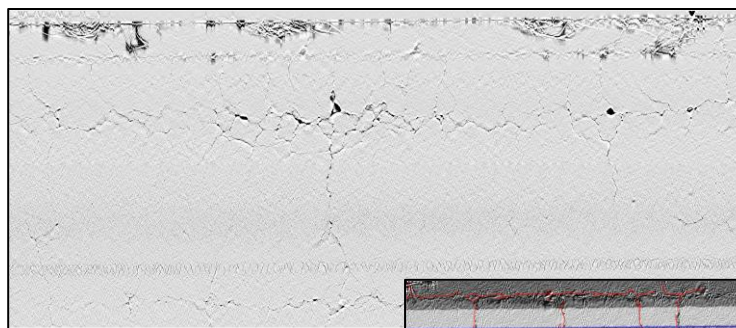
技術概要

規制不要の車両走行をすることで、車載した3次元レーザーセンサをもちいてポットホールを検出する技術。路面のひび割れ率、わだち掘れ量、IRI、FWD D₀相当の舗装たわみ量も同時に測定することが可能。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

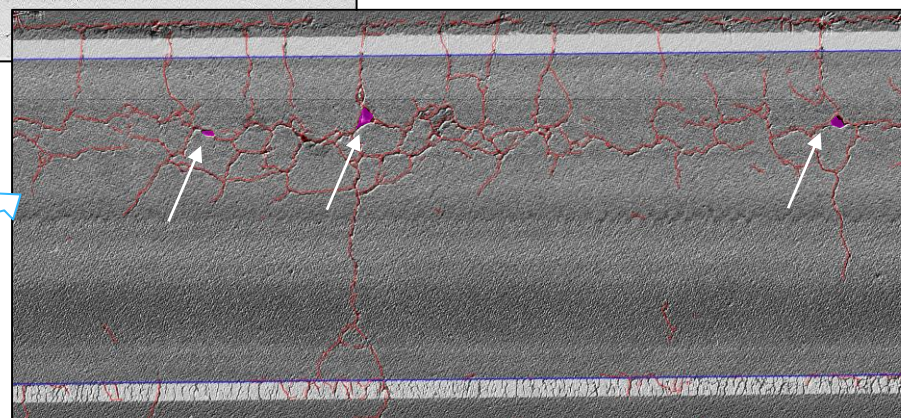
ポットホール検知



路面の3次元情報をもとに、局所的に沈下している箇所を独自ソフトウェアによりポットホールとして自動抽出

路面高さ情報

ポットホール・ひび割れ自動検出



検出結果

たわみ量測定

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<https://www.toadoro.co.jp/>

<https://www.toadoro.co.jp/topic/topics/mwd-plus.html>

道009

/ 032

技術名

AI舗装点検システムHibiMiru

技術番号

PA020011-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)ドーコン
HibiMiru_QA@docon.jp
(及川 宏之)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

道路巡視や舗装点検の調査から帳票作成までの作業において、調査時の安全性向上や労力縮減を目的とし、ポットホール検知、区画線剥離率計測、及び舗装性能評価(ひび割れ率、わだち掘れ量※、IRI)の機能を有するシステム。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale

【撮影】 点検対象となる道路の路面を市販のアクションカメラで撮影



【評価】 AIプログラムを用いて、撮影した動画から得られる画像、加速度、緯度経度データよりポットホールの形状や区画線の剥離率を自動評価

区画線診断

評価箇所を四角枠で表示

ポットホール検知

自動評価が出来なかった区間は動画確認による目視評価が可能

5mごとの点検結果を上下線・車線別・左右(路側側・中心側)別に表示

【出力】 評価結果は、CSVファイルとして出力

区間	上下線	車線別	左右	結果
区間1	上	左	右	区画線剥離率: 15%
区間2	下	左	右	ポットホール: 2箇所



KMLファイル出力によりビューアを用いた結果確認が可能

近年の採用事例



※わだち掘れ解析の一部にGLOCAL-EYEZの特許技術(特許第7618145号)を利用

技術名

車両搭載型路面横断プロファイラ

技術番号

PA020012-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)トノクス
n-hatami@tonox.com
(島見 尚彦)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

車両の屋根上の着脱可能なセンサユニットには、ライン状に照射するレーザ装置と3Dカメラが内蔵されており、路面画像と同時に光切断法による3D画像が取得でき、ひび割れやポットホール、凹凸などの変状を検出する技術。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

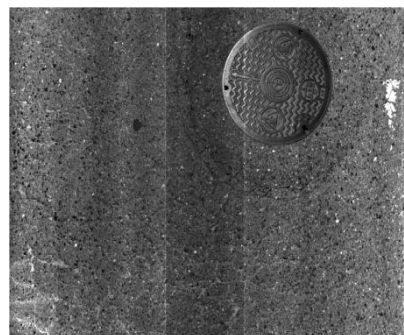
Non Scale



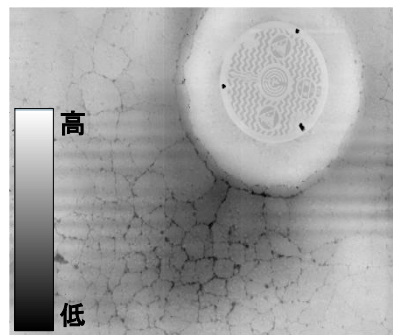
回送時はセンサユニット収納



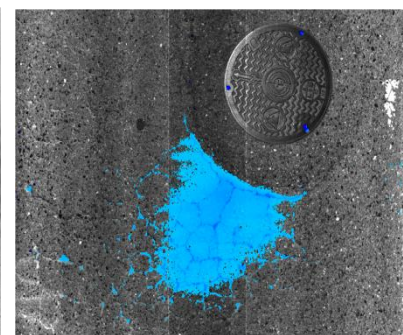
計測時はセンサユニット引き出す



路面画像
(輝度画像)



3D画像



重ね表示画像
(凹部の検出例)

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

www.tonox.com

技術名

車載カメラとAIを利用したポットホール自動検出技術

技術番号

PA020013-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

NiX JAPAN(株)
h.uwai@nix-japan.co.jp
(上井 裕徳)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

この技術は車載カメラ(ドライブレコーダー等)により撮影された動画をAI技術を使用して解析し、道路のポットホールを検出する技術である。検出結果として、ポットホールが検出された地点の座標位置、静止画像、スコア(検出の信頼度)が出力される。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

移動車両に
ドライブレコーダー設置



撮影したデータをAIモデルで解析し
道路のポットホールを検出



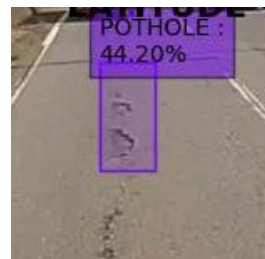
解析時間の目安
100km程度: 1週間前後



Non Scale

提供データ

ポットホールの
検知画像・スコア



ポットホールの
位置情報



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

会社紹介HP

<https://nix-japan.co.jp/>

サービス紹介HP

道路維持管理クラウドサービス「みちクラ」

<https://nix-japan.co.jp/douro-dx/>



会社紹介



サービス紹介

近年の採用事例

技術名

路面性状測定システム(ポットホール自動検出機能付き)

技術番号

PA020014-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)NIPPO
watanabe_shinichi@nippo-c.jp
(渡邊 真一)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

ワンボックスカー型の計測車に搭載した特殊カメラと各種センサにより、路面画像を自動撮影し、解析ソフトでポットホールを自動検出します。併せて、ひび割れ率、わだち掘れ量、IRIや平坦性など舗装点検に必要な路面性状を同時に測定できます。

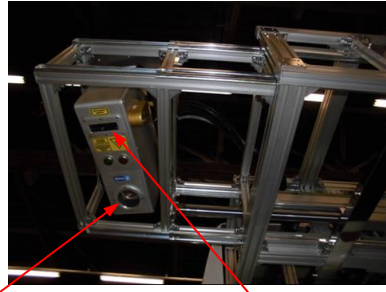
機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

計測車の外観



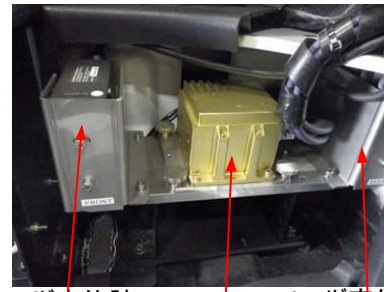
LCMS(路面画像と横断形状の計測)



レーザープロファイラカメラ

レーザーライン光照射部

IRIセンサユニット



レーザー変位計

ジャイロスコープ

レーザー変位計

距離計測装置



第5輪(距離計)

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

近年の採用事例

https://www.nippo-c.co.jp/tech_info/general/SG03010_g.html

技術名

ドラレコによる道路劣化AI診断「くるみえ for Cities」

技術番号

PA020015-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

日本電気株
infra-diagnosis@sdd.jp.nec.com
(江上 健一)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

通信型ドラレコで撮影した映像をクラウドへ自動送信し、AIが舗装点検(ひび割れ等)や道路巡視(ポットホール等)の項目を自動診断する技術です。車載専用機器による安定した連続撮影が可能で、機器操作が一切不要な簡易撮影を強みとしています。

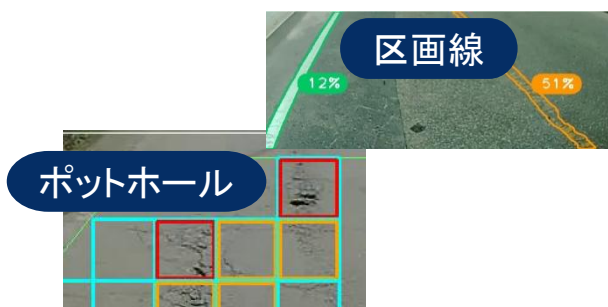
機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

1. 設置・撮影



2. 自動診断



3. 出力



車両のエンジン始動で自動計測開始
走行中に撮影映像等をクラウドへ自動送信

AIで自動診断

サービス画面で閲覧、ダウンロード

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

近年の採用事例



製品HP

https://jpn.nec.com/mac_himie/index.html



解析動画

年度:令和7年度 名称:「くるみえ forCities」サービス利用 内容:ひび割れ率, IRI 延長:約4,200km
年度:令和7年度 名称:「くるみえ forCities」サービス利用 内容:ひび割れ率, IRI 延長:約2,600km

道014

/ 032

技術名

Real-Dimension

技術番号

PA020016-V0024

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)パスコ

keouuz6432@pasco.co.jp

(鈴江 宏一郎)

精度確認項目

■ポットホール

□区画線

■建築限界

□標識隠れ

掲載期限

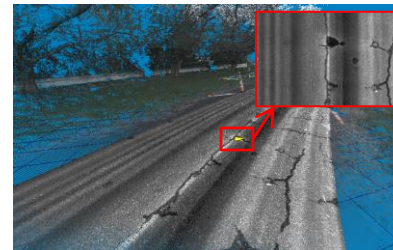
■令和12年3月末

技術概要

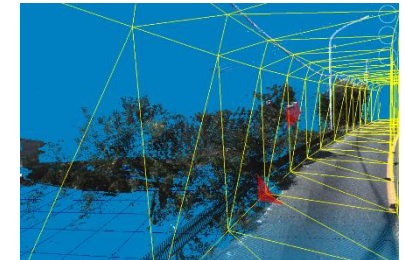
搭載した3Dカメラのデータの深さ情報からポットホールを自動抽出する。また、MMSで取得した道路空間の3次元点群及び道路沿道画像を用い、作成した建築限界モデルを重畳し、建築限界モデルとの抵触箇所の点群を自動抽出する。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



ポットホールの抽出結果例



建築限界の抽出結果例

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

近年の採用事例

<https://www.pasco.co.jp/biz/tech/realdimension/>
<https://www.youtube.com/watch?v=3bowRjYnU7c>

技術名

車両搭載センシング装置 MMS

技術番号

PA020017-V0024

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)パスコ
keouuz6432@pasco.co.jp
(鈴江 宏一郎)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

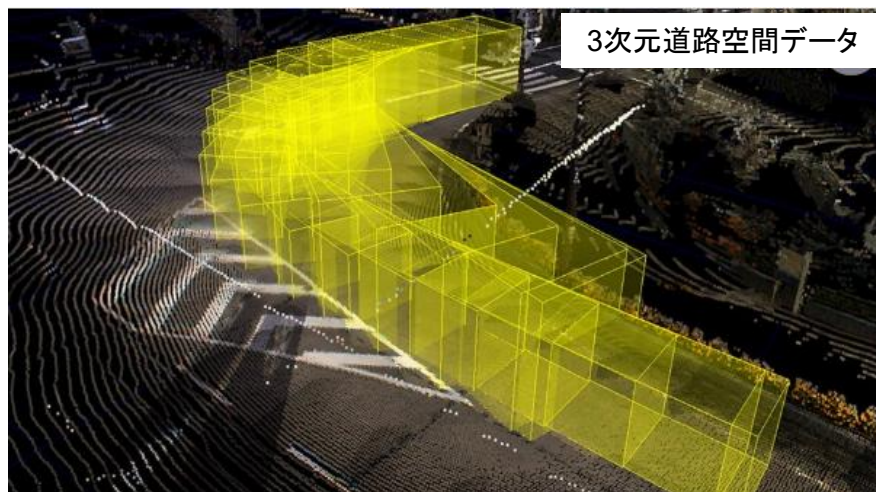
■ 令和12年3月末

技術概要

車両に搭載したGNSS/IMU、レーザースキャナ、カメラで道路の3次元点群、道路沿道の画像を取得する。MMSで取得した街路樹や電線などを含む3次元点群と作成した建築限界モデルを重畳し、建築限界モデルとの抵触箇所の点群を自動抽出する。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

【本技術のお問い合わせ、技術紹介】
<https://www.pasco.co.jp/pickup/cim/road/>
 【動画】 <https://youtu.be/Ln2yfp75leA>

近年の採用事例

(都道府県政令市) 神戸市

技術名

ドライブレコーダーの動画データを解析して区画線の摩耗度を判定する技術

技術番号

PA020018-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)プロネット
info@pronet.co.jp
(太田ユリ子)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

令和13年3月末

技術概要

一般に市販されているドライブレコーダーで撮影した走行動画から、AI技術を用いて区画線を物体検知し、その摩耗度を解析。解析結果は5段階に評価して、GIS(地理情報システム)ソフトウェアであるQGISに出力、保存が可能な技術。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

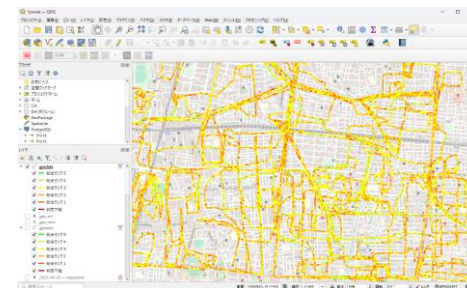
ドライブレコーダー設置状況



AIパソコンで解析



QGISで出力



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

ホームページ <https://pronet.co.jp/ai.html>
紹介動画 <https://youtu.be/Rfyc2JeYKpl>

近年(令和6年度~7年度)の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 令和6年度区画線維持管理に向けた調査検討業務委託(下請)(大阪市建設局)
年度: 令和7年度 名称: 令和7年度区画線維持管理に向けた調査検討業務委託(下請)(大阪市建設局)

技術名

路面検査コンパクトユニット PG-4

技術番号

PA020019-V0024

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)保全工学研究所
kikakueigyo@hozeneng.co.jp
(天野 勲)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

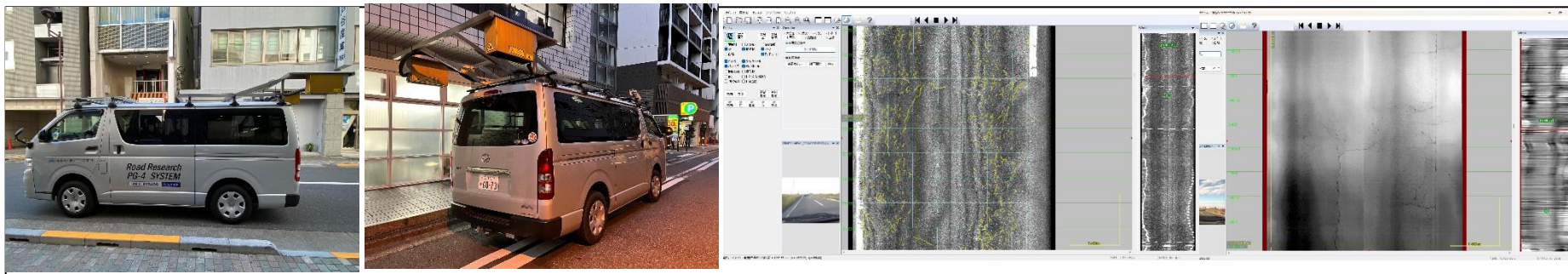
掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

本技術は路面表面の3D(高さ)画像およびモノクロ可視画像を高速に記録撮像し、ひび割れ・わだち掘れ(レーザー光と3Dカメラを使用した光切断法)、平坦性・IRI(レーザー変位計による3測点法)といった路面状態を解析評価することが可能な技術である。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<http://www.hozeneng.co.jp/>



紹介動画



近年の採用事例

年度: 令和6年度
 名称: 横浜市_港湾局管内路面性状調査業務委託
 内容: 路面性状調査
 延長: 28km

技術名

道路区画線健全度診断システム

技術番号

PA020020-V0023

(性能カタログにリンクします)

開発者

宮川興業(株)

bun@miyagawa-co.com

(閻 景輝)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

走行車両によるスマホ撮影とAIで区画線を自動認識、剥離解析し、判定結果を電子地図で可視化。人の目による評価のバラつきを排除し、結果整理の作業量・コストを削減しつつ、定量的で効率的な維持管理を実現。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

ホームページ: <https://miyagawa-co.com/>

近年の採用事例

年度: 令和5年度 名称: R5国分寺・小山出張所管内区画線設置工事 内容: 区画線工 延長: 300km

年度: 令和5年度 名称: AIによる路面標示の劣化状況診断業務委託 内容: 区画線調査 延長: 250km

技術名

路面性状調査システム「SunSearch」

技術番号

PA020021-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)サンウェイ
search@sunway.jp
(丸口 利正)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車両に搭載した3Dカメラで道路の表面状況を計測し、取得したデータは専用解析アプリにより、ポットホールを自動抽出する技術。
沿道画像等を撮影するカメラにより、パッチングなども同時に把握できる。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

①計測

3Dカメラ

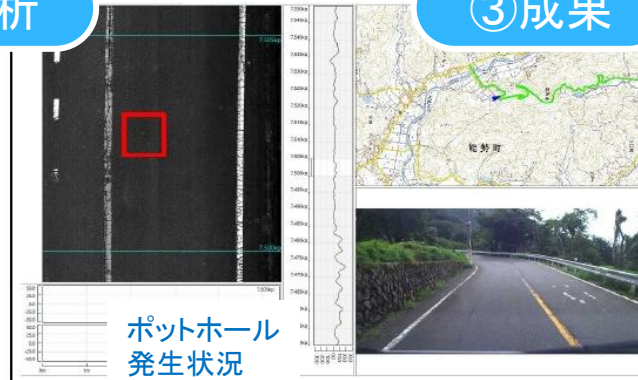
プロファイルシステム



②解析



③成果



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など



会社WEBサイト <https://www.sunway.jp>

調査グループ

<https://www.sunway.jp/business/index2.html>



近年の採用事例

年度: 令和6年度
 名称: 道路ストック点検業務(6-D1)
 内容: 性状調査
 延長: 139.3km

技術名

社会インフラ設備の台帳整備・劣化診断サービス
"Audin AI"

技術番号

PA020022-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)NTTフィールドテクノ
audin_ai_info@west.ntt.co.jp
(鈴木亮平)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

ドライブレコーダー映像を画像認識AIで解析し、舗装のひび割れやポットホール、区画線摩耗、標識等の損傷を一括把握する技術。業務用車両に常設されたドラレコで日常的にデータ取得できるため、追加撮影を抑え、安価かつ迅速な提供が可能。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

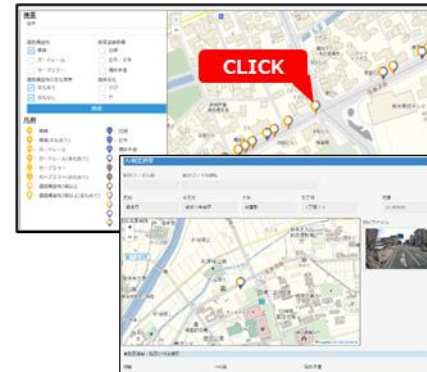
ドライブレコーダーによるデータ取得



AI解析



レポートिंग



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

https://business.ntt-west.co.jp/solution/audin_ai/

近年の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 民間提案型官民連携モデルリング事業 内容: 路面の巡視 延長: 430km
 年度: 令和6年度 名称: 府中市道路舗装等調査業務 内容: 路面塗装の巡視 延長: 630km

道021

/ 032

技術名

路面性状測定システム(Pave Scanner)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

技術番号

PA020023-V0024

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)日本インシーク
 kimura278@insiek.co.jp
 (木村 明裕)

掲載期限

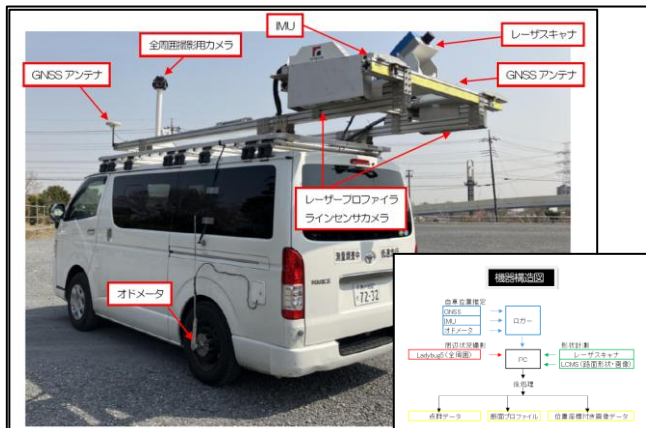
■令和12年3月末

技術概要

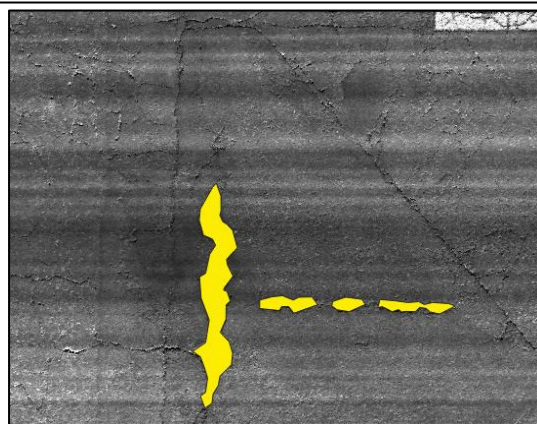
LCMS(Laser Crack Measurement System)とMMSを組み合わせ、1回の走行によって同期された路面性状調査結果・点群データ・全周囲画像を取得することができる技術。ポットホール等の路面上の損傷はPC上で自動的に検出することが可能である。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

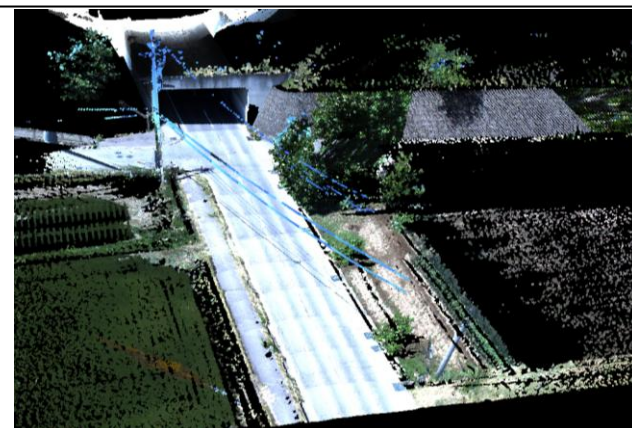
Non Scale



測定機器外観



路面画像、ポットホール(黄)



三次元点群データ

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

- ホームページ
<https://www.insiek.co.jp/>
- 技術紹介
<https://www.insiek.co.jp/business/technology/ict/lcms.html>
- 製品カタログ
<https://www.insiek.co.jp/common/img/business/technology/ict/lcms/lcms.pdf>

近年の採用事例

技術名

ドラレコ・ロードマネージャー

技術番号

PA020024-V0024

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)アーバンエクステクノロジーズ
rm-customer-team@urbanx-tech.com
(前田 紘弥)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和12年3月末

技術概要

道路管理者向けにビッグデータとAIで道路損傷を検知、事故防止に貢献するサービス。ドラレコで撮影した画像を解析し、巡回せずに損傷状況を把握可能。損傷画像・情報は帳票化でき、現場指示書として活用できる。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale

法人車両のドラレコ約8万台のデータを活用し、AI画像解析で道路損傷を検出する仕組み。結果はクラウドに送信され、Webダッシュボードで確認・対応判断や進捗管理が可能。



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

HP : <https://urbanx-tech.com/services>
サービス紹介動画 : <https://youtu.be/MiBGCjSW32c>

近年の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 道路維持管理支援業務
内容: 道路維持管理 延長: 2600km
年度: 令和6年度 名称: 市道路面性状調査業務
内容: 道路維持管理 延長: -

技術名

ビッグデータおよびAIを活用した道路破損の自動検知

技術番号

PA020025-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

矢崎総業(株)

zhiyuan.song@jp.yazaki.com

(宋 致遠)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

測定専用車両を使わずに、当社のデジタルタコグラフおよびドライブレコーダー、または専用アプリ搭載スマートフォンが設置された車両より走行動画と加速度を取得し、「ポットホール」およびその他の破損が計測可能な技術。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

矢崎デジタル搭載車両

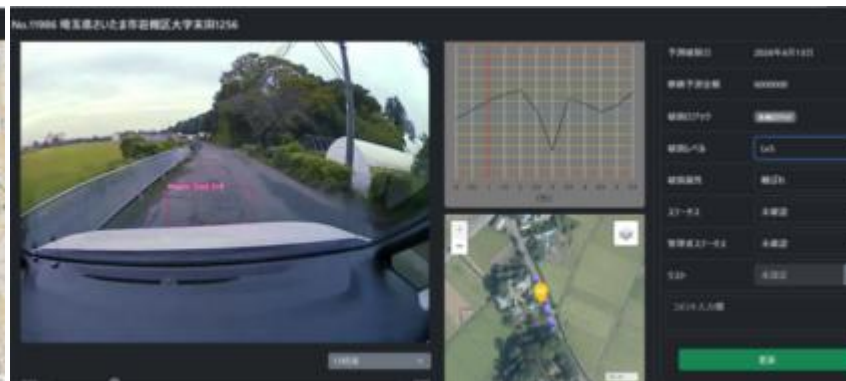


<デジタル・ドラレコ>

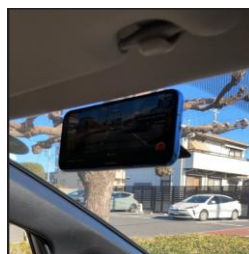
自動取得されたビッグデータを活用してAI解析



<破損地点 モニタリング画面>



<破損地点 動画再生画面>



<スマートフォン>

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

日本経済新聞紹介記事 (2025/4/16付)
https://www.nikkei.com/nkd/industry/article/?DisplayType=1&n_m_code=155&ng=DGKKZO88069760V10C25A4TB3000

近年の採用事例

令和5年度 インフラ運営等に係る民間提案型「官民連携モデリング」業務
 令和6年度 静岡県(R5静岡県・下田市一体型道路等包括管理業務委託)
 令和7年度 さいたま市(包括的パトロール業務)

技術名

ロードマン

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

技術番号

PA020026-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

国際航業(株)
tomoki_tajima@kk-grp.jp
(田島朋樹)

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車両に車載カメラを設置し、路面状況の動画データ及びGPSデータの取得を行う。取得した路面画像に対して任意の範囲でAI解析を実行し、道路異常を自動抽出することで、日常管理の高度化、効率化を図る技術である。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

- ・専用測定車両: TOYOTA ハイエース、ノア
- ・サイズ 長さ:5.51m 幅:1.71m 高さ:2.33m
- ・機械諸元
前方カメラ(Full HD)



AI検出



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<https://www.kkc.co.jp/service/item/679/>

近年の採用事例

技術名

舗装点検診断 iシステム

技術番号

PA020028-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)アイバック
yano@ibac-co.jp
(矢野 裕也)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

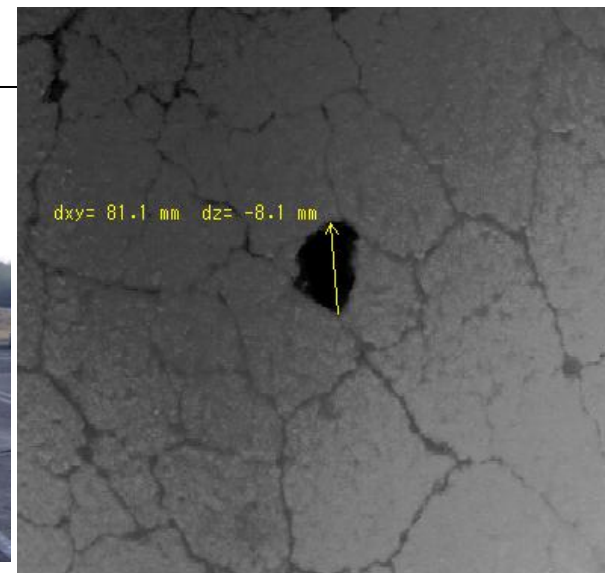
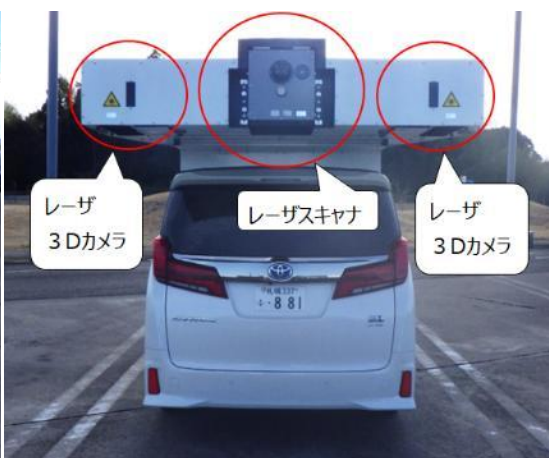
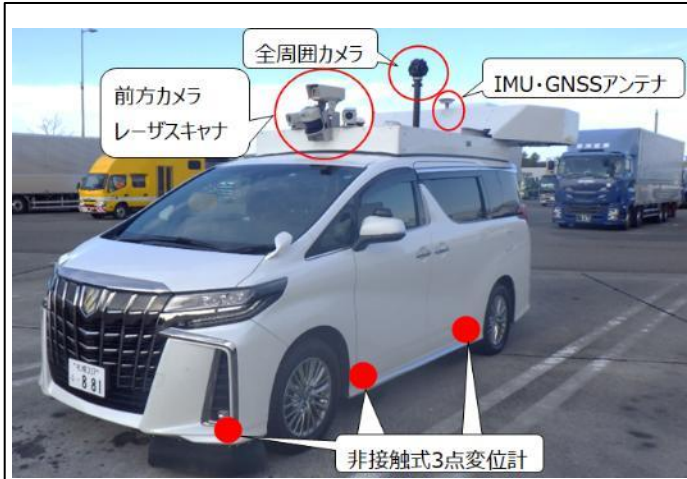
■令和13年3月末

技術概要

ひび割れ、わだち掘れ、ポットホールを赤外線レーザと3Dカメラにて計測し、非接触式変位計にてIRI、平坦性を計測する技術

Non Scale

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<https://www.ibac-co.com/>

近年の採用事例

令和7年度
東日本高速道路(株)
(受注会社様からの委託)

技術名

RICOH StreetVista

技術番号

PA020029-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

(株)リコー

masayuki.igawa@jp.ricoh.com

(井川 雅之)

精度確認項目

■ポットホール

□区画線

■建築限界

□標識隠れ

掲載期限

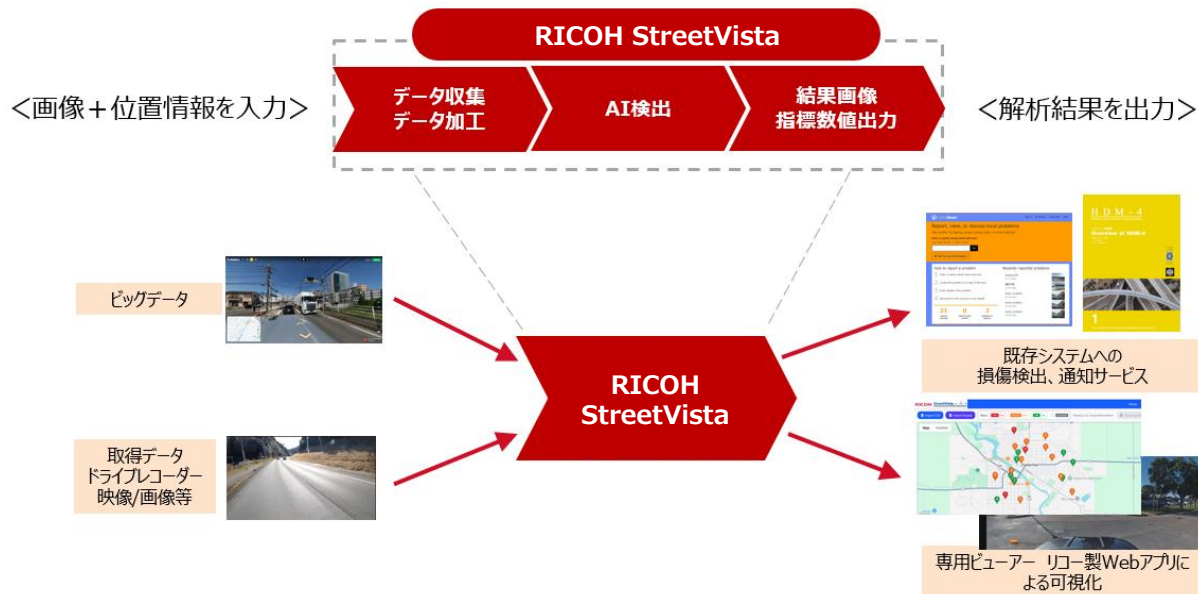
■令和13年3月末

技術概要

ドライブレコーダーやスマートフォンで撮影された画像ビッグデータを活用して、AI画像解析や画像3次元解析によりポットホールや建築限界等を自動抽出する技術。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



- ・ 利用者が見たいエリアと期間を指定し、クラウド上に蓄積された走行画像(画像ビッグデータ)から対象区間のデータを抽出する。
- ・ 抽出された画像はAI解析により処理され、ポットホールの自動検出と寸法計測を行う。
- ・ 抽出された画像はクラウド上のAI解析基盤により処理され、建築限界抵触箇所の自動検出と侵入度合を計算。
- ・ 検出結果は、地理座標(緯度・経度)情報とともに可視化・出力される。
- ・ 出力結果はCSV・GeoJSON・Shp・PDF形式などで提供され、地図上で位置と規模を容易に確認できる

技術名

Draw-AI with テレマティクスサービス(Diagnose roads with AI)

技術番号

PA020030-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

国際航業(株)
tatsuro_suzuki@kk-grp.jp
(鈴木達朗)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車両にiPhone若しくは通信可能なドライブレコーダーを設置し、車両前方の動画及びGPSデータの取得を行う。取得データは転送を行い、順次解析を実施。解析は画像に対してAI画像認識により路面の異常を自動で判定する技術。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

データ取得



データ移行・解析



AI画像解析



データ可視化



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

<https://www.kkc.co.jp/service/lp/33128/>

近年の採用事例

年度: 令和7年度 名称: 県単道路整備(改良)業務委託 内容: パトロール 延長: 4,400 km
 年度: 令和7年度 名称: R7・R8・R9水原管内維持工事業務 内容: パトロール 延長: 60km

技術名

GeoMasterNeo®

技術番号

PA020031-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

アジア航測(株)
yos.hirota@ajiko.co.jp
(廣田 義昭)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車載MMSユニット(GNSS/IMU、レーザ、全方位カメラ、デジタルカメラ)で良好な視認条件下で道路を計測する。点群をAIで自動分類し、建築限界の把握、標識の隠れ判定、区画線の摩耗解析などを行う。解析結果は評価区間ごとに集計し、説明資料に活用可能。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale

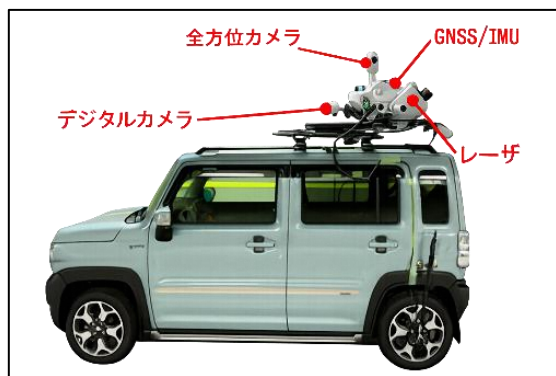


図1: 測定車外観

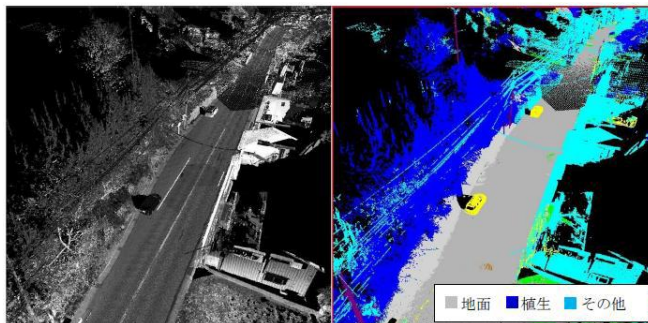


図2: 点群データクラス分類

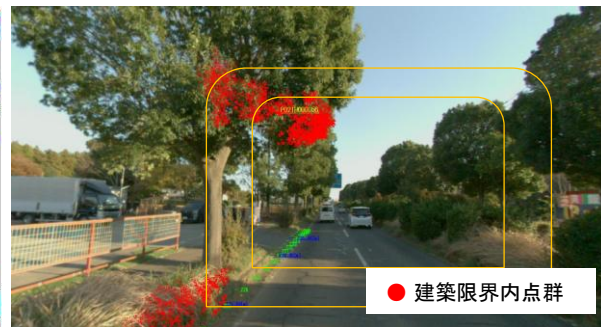


図3: 建築限界内点群(全方位カメラ重量)

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

アジア航測(株)公式HP 事業・製品・サービス 道路・鉄道技術紹介
「MMSを用いた道路における建築限界への越境樹木の抽出事例」

https://www.ajiko.co.jp/upload/tecreport_docs/2026/ff2026_31.pdf

近年の採用事例

年度: 令和6年度 名称: 県単道路管理委託(三次元測量沿道調査その1)

内容: 樹木の張出し箇所抽出

延長: 33.3 km

道029

/ 032

技術名

舗装ウォッチ

技術番号

PA020032-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

アジア航測(株)

代表:(松井 晋)sin.matsui@ajiko.co.jp

担当:(大上 岳彦)tak.ogami@ajiko.co.jp

精度確認項目

■ポットホール

□区画線

□建築限界

□標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

MMSによる点群の標高情報からひび割れやポットホールの局所的な凹型変状を自動抽出する技術である。抽出結果に水の滞留傾向を加味し、将来的なひび割れ進行のしやすさを推定する。路面損傷のスクリーニングを目的とし、補修優先度付けに活用する。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出カイメージなど

Non Scale



図1: 測定車外観

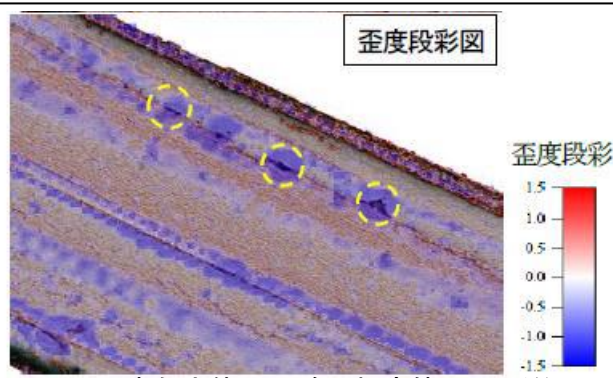


図2: 赤色立体図 (路面標高値)と局所的凹型変状の重ね合わせ例

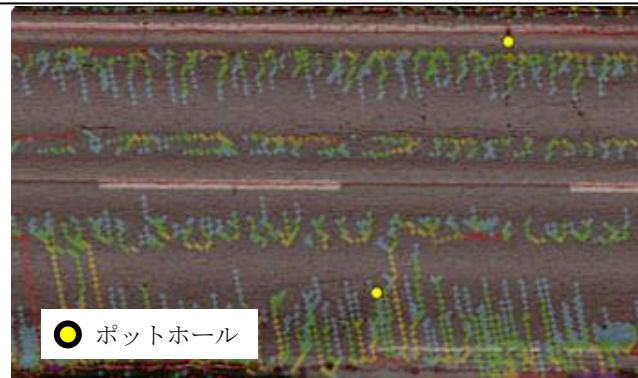


図3: 赤色立体図 (路面標高値)と累積流量 (流水・滞水) 段彩図、PH位置の重畳の例

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

アジア航測(株)公式HP 事業・製品・サービス 道路・鉄道技術紹介
「MMSを用いた舗装の予防保全的維持管理」

https://www.ajiko.co.jp/upload/tecreport_docs/2026/ff2026_32.pdf

・技術根拠論文(Jstage 土木学会論文集より)

MMSの点群データから舗装路面のひび割れ進行度を推定する方法

MMSの点群データから予測される舗装のひび割れ進行度を用いた予防保全型維持管理

近年の採用事例

年度: 令和7年度 名称: モービルマッピングシステムによる舗装変状検知に関する検討業務
内容: ポットホール等に拡大する舗装損傷の進行を面的に把握するための検討 延長: 8km

道030

/ 032

技術名

移動体計測による路面性状調査

技術番号

PA020033-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

アジア航測(株)
tak.ogami@ajiko.co.jp
(大上 岳彦)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■令和13年3月末

技術概要

車両にセンサユニットを搭載し、高さ画像(光切断法)と輝度画像、平坦性センサ値を同時取得する。道路巡視では、ポットホールを高さデータから、区画線を画像から解析し、集計する。解析データに座標情報を付与し、CAD・GIS・専用Viewerにて確認可能である。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale

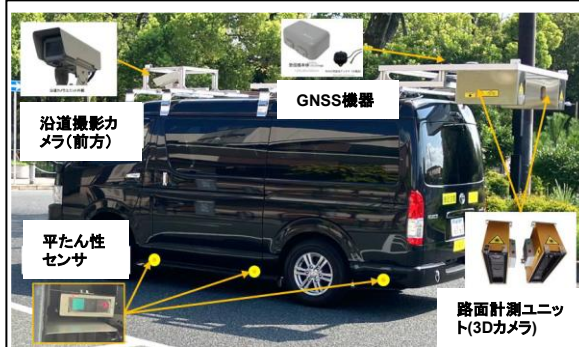


図1: 測定車外観

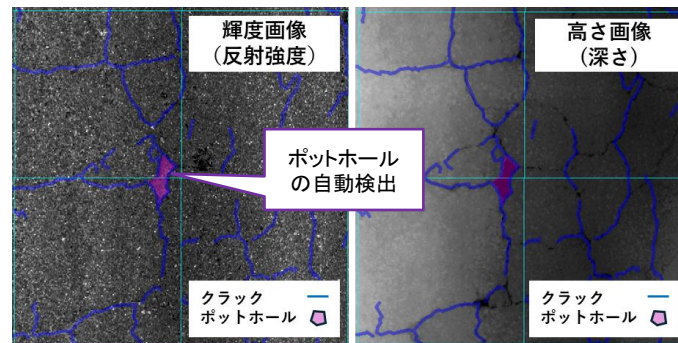


図2: 舗装データからの自動検出(上面表示)



図3: 区画線摩耗検出のシステム画像

ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

アジア航測(株)公式HP 道路・鉄道技術紹介
「路面性状調査専用車両の紹介と活用事例」
～光切断方式を用いた精度向上と活用の高度化～

https://www.ajiko.co.jp/upload/tecreport_docs/2026/ff2026_30.pdf

近年の採用事例

年度: 令和6年度

名称: 島本町道路ストック総点検業務

内容: 路面性状調査

延長: 10km

技術名

道路附属物維持管理ソリューション「みちてん®」

技術番号

PA020034-V0025

(性能カタログにリンクします)

開発者

古河電気工業(株)
kei.shigene@furukawaelectric.com
(重根 桂)

精度確認項目

- ポットホール
- 区画線
- 建築限界
- 標識隠れ

掲載期限

■ 令和13年3月末

技術概要

「みちてん®」は、車両に市販のドライブレコーダーを取り付け対象路線を走行することで、記録された映像及びGPS情報から道路附属物の全景写真、種別、及び位置情報を取得する技術である。また、取得した画像を元に対象物の劣化判定を行う。

機器の外観・仕組み、現地での作業状況、計測・出力イメージなど

Non Scale

利用するドライブレコーダーの一例
KENWOOD製“DRV-830”



取得した走行動画からのAIを用いて対象物を検出
GPS情報と紐づけを行う



取得した施設の全景及び位置情報を用いて、
道路附属物点検表や、平面図を出力する



ホームページ、紹介動画、説明リーフレット など

みちてんホームページ

<https://www.furukawaelectric.com/infra-maintenance/>

みちてん紹介動画

<https://www.youtube.com/watch?v=n6GKsjA6DZo>

近年の採用事例

年度: 令和7年度 名称: 奈良県国道168号他道路標識調査・台帳作成 業務委託 内容: 台帳作成 延長: 6,203 km

年度: 令和7年度 名称: 南三陸国道道路附属物施設台帳作成業務委託 内容: 台帳作成 延長: 126km