

次世代社会インフラ用ロボット開発・導入の推進（水中維持管理技術） 現場検証の開催について（連絡）

次世代社会インフラ用ロボット開発・導入の推進（水中維持管理技術）について、下記のとおり現場検証を実施いたします。現場検証の見学を希望される方は、下記2. の申し込み方法に従ってお申し込みください。

記

1. 実施概要

① 実施日時

場 所	日 時	摘 要
宮ヶ瀬ダム (神奈川県相模原市)	平成 26 年 11 月 17 日・18 日・20 日・21 日 平成 26 年 12 月 1 日・2 日・3 日 8:00 ~ 17:00	現場検証状況確認日※1 平成 26 年 12 月 2 日 10:00~16:00
多摩川緊急用船着場 (東京都大田区)	平成 26 年 11 月 28 日 8:00 ~ 17:00	現場検証状況確認日※2 平成 26 年 11 月 28 日 10:00~16:00

※1) 現場検証状況確認日は、水中ロボット実機展示・水中維持管理技術プレゼンテーション及びデモンストレーションを実施する予定です。

※2) 水中維持管理技術現場検証確認（2技術）を実施する予定です。

② 実施技術（予定）

場 所	分野	検証技術	摘 要
宮ヶ瀬ダム (神奈川県相模原市)	[1] ダムの近接目視	別添一覧表を参照 別紙3-2	[1] は堤体上からの見学となります。 [2] の技術は湖面上なので公開しません。
多摩川緊急用船着場 (東京都大田区)	[3] 河川の近接目視等	別添一覧表を参照 別紙3-2	[3] は船着場上からの見学となります。

2. 申し込み方法

現場検証の見学を申し込まれる方は、下記事項を別紙3-3にご記入の上、事務局までファックスまたは専用ホームページ（<http://www.c-robotech.info/>）にてご連絡願います。申込み期限は、平成26年10月31日とさせていただきます。

(ア) 見学希望現場 (イ) 見学予定者名 (ウ) 見学者代表連絡先 (エ) 見学希望日

3. その他

- ・ 現場検証の見学は、事前の登録者のみと致しますので、見学希望の方は必ず別紙3をご記入の上、上記方法にてお申し込みください。
- ・ 現場検証を見学される方は、ご自身で交通手段の確保をお願いいたします。
(当センターでは手配いたしません。)
- ・ 宮ヶ瀬ダムにつきましては自動車等での参加も認めます。ただし、自動車の台数と自動車にてお越しいただく方の氏名についても別紙3-3にてご連絡願います。(駐車場に限りがありますので1グループ1台でお願いいたします。) 駐車場はダム管理事務所奥の所定場所とします。(別紙4参照)
- ・ 多摩川につきましては、駐車場を用意いたしません。公共交通機関を使用するか、近辺の有料駐車場を使用してください。(駐車場料金は各自の負担となります。)
- ・ 現場検証の見学は見学者エリアを設置しますので、そちらで見学をお願いします。
- ・ 宮ヶ瀬ダムには一般の観光客が多数おりますので、観光客の邪魔にならないようお願いいたします。
- ・ 当日は必ず現場検証担当者の指示に従ってください。

4. 問合せ先

本件についてのお問い合わせは、下記担当者までお願いいたします。

担当：一般財団法人先端建設技術センター 吉田・奥出 TEL:03-3942-3991 http://www.c-robotech.info/

現場検証場所：宮が瀬ダム



【集合場所】
相模川水系広域ダム管理事務所

【交通手段】

- ・中央道相模湖 IC から車で約 50 分
- ・東名厚木 IC から車で約 60 分

現場検証場所：多摩川



【集合場所】
多摩川大橋下流側、東京都側の緊急用船着場

【交通手段】

- ・東急多摩川線「矢口渡」駅 徒歩約 10 分(約 1km)

集合場所

現場検証技術

(順不同)

No.	技術名称 (ロボット技術・システム名称)	副題	応募者	共同開発者	対象技術			ロボットを構成する要素技術		
					[1]	[2]	[3]	移動機構	情報取得機構	取得情報等
1	魚群探知機を利用した水中維持管理調査システム	車両1台で運搬し、作業開始から完了まで、大規模な機材を必要としないシステム	(合)Seachallenge		○	○		ボート	魚探 CCDカメラ	地形データ 画像
2	超小型フレーム構造ROVを用いた水中維持管理技術	低コスト、超軽量で機動性に優れたROVシステム	ニッスイマリン工業㈱	長崎大学 日本文理大学 北九州市立大学	○	○	○	ROV	CCDカメラ 超音波距離センサ GPS	画像 スケール測定結果 位置情報
3	アクアジャスターによる姿勢制御した水中構造物の健全性評価	高精度であるが水平方向の測定範囲が狭い音響カメラ等と、水平方向を任意に向けることが可能なアクアジャスターとの組み合わせによる水中構造物の健全性評価	榊大林組		○			陸上の揚重機	音響カメラ	対象物位置
4	テザー伸展操舵型の遠隔操作水中ロボットの開発		榊建設技術研究所	榊ハイボット 東京工業大学	○			ROV	CCDカメラ+ワイヤー+GPS	対象物位置
5	遠隔操作無人探査機による水中構造物診断システム	ROVを利用した水中調査ロボットによる大水深構造物の診断技術	五洋建設㈱		○			ROV	CCDカメラ、音響カメラ、ケレン装置、肉厚計、打音検査装置	対象物位置の画像、肉厚、打音計測データ
6	画像鮮明化と打音診断によるダム維持管理ロボットシステム		バナソニック㈱		○			ROV	CCDカメラ	画像
7	ダムとの機械的接触を利用した検査ロボットシステムの研究開発	現場での利用実証実験からのロボット機能の向上	立命館大学	関西工事測量㈱	○			ROV	CCDカメラ	画像
8	UAVと多視点画像3D構築によるダム点検	UAVを用いた多視点画像計測【効率化】:画像だけで3次元モデルを構築(レーザー計測が不要)【確実性の向上】形状・法、ひび割れ調査等が可能	バシフィックコンサルタンツ㈱	-	○			マルチコプター	デジタルカメラ	静止画像
9	河川点検ロボットシステム	濁水中でも構造物や河床の状態が確認できるASVシステム	榊アーク・ジオ・サポート	東京大学生産技術研究所			○	ボート	IF式音響測深機	地形データ
10	水中点検ロボットシステム	濁水中でも堤体や構造物の状態が確認できるROVシステム	榊アーク・ジオ・サポート	東京大学生産技術研究所	○			ROV	音響カメラ	対象物位置
11	自動航行型測深システム「自動ペルーガ」		東亜建設工業㈱			○		ボート(自動航行)	ナローマルチビーム測深機	地形データ
12	ダム湖堆積物 電磁波レーダー探査システム	淡水湖堆積物における電磁波レーダー探査	みらい建設工業㈱	榊メンテック 榊アートンシビルテクノ		○		ボート	電磁波レーダー	地形データ
13	可変構成型水中調査用ロボット	ダムゲート設備・堤体調査 ダム湖底堆積物調査 河川橋梁基礎部洗掘調査	榊キュー・アイ	榊日立製作所 ディフェンスシステム社 (独)産業技術総合研究所	○		○	ROV	水中テレビカメラ 音響ソナー	画像 地形データ
14	マルチビームソナーとソナー搭載ROVによる維持管理点検技術		いであ㈱		○			ROV	ワイドバンドマルチビーム測深機 3Dマルチビームスキャンシステム CCDカメラ	地形データ 画像データ
15	水中構造物点検ロボットシステム「FROG」	小型有線水中ロボットによる水中構造物点検システム	ルーチェサチ㈱	広島工業大学	○			ROV	CCDカメラ	画像

15件

14者

12 4 3
19件

対象技術判別

[1] ダム構造物の近接目視

[2] ダム堆積物の状況把握

[3] 河川の近接目視・洗掘状況把握

Fax 送信票

水中維持管理技術現場検証の見学について

宛先：

先端建設技術センター 企画部

奥出 英博 宛

Fax 03-3942-0424

URL : <http://www.c-robotech.info/>

項目			
(ア) 見学希望場所	宮ヶ瀬ダム		多摩川 (多摩川大橋下)
(イ) 見学者 氏名・所属	No.	氏名	所属
	①		
	②		
	③		
	④		
	⑤		
※見学者が5名を超える場合は、適宜記入欄を追加してください。			
(ウ) 見学者 代表連絡先	氏名： 所属： 電話： F A X： e-mail：		
(エ) 見学希望日			
(オ) 交通手段 (宮ヶ瀬のみ記載)	①車 (駐車台数： 台) ②その他 ()		

宮ヶ瀬ダム駐車場位置図及び経路図

駐車場は、下記の所に路上駐車してください。

