

「道路政策の質の向上に資する技術研究開発」（平成24年度採択）

事後評価結果（公表用）

番号	研究名	研究代表者	評価
24-9	舗装路面の動的たわみ計測装置の開発と健全度評価	東京農業大学 教授 竹内 康	B
<p>＜研究の概要＞ ※成果報告レポートより引用</p> <p>路床の泥濘化や地下埋設物の老朽化・劣化等に伴う舗装路面下の空洞等の構造的欠陥を迅速かつ的確に把握し、舗装の健全度評価を行うことができる走行式の非破壊検査装置である「動的たわみ測定装置」を開発し、実舗装において健全度評価を行った。</p> <p>＜事後評価結果＞</p> <p>実用化に向けて引き続き様々なケースでデータを蓄積する必要があるものの、動的たわみ計測装置を開発し、効率的な舗装マネジメントシステムへの適用性を一般道における走行実験により検証し、一定の精度が得られることを確認できたことの意義は大きい。研究目的は概ね達成され、研究成果があったと評価する。</p> <p>＜参考意見＞</p> <ol style="list-style-type: none"> 動的たわみ計測装置の開発とその検証はなされ、十分な研究成果があったものの、測定結果にばらつきが大きく、精度という点で課題が残されている。 引き続きより多くのデータ蓄積を行い、実用化に向けた研究を推進されることを期待する。 			

※本事後評価は、新道路技術会議の各委員が評価を行い、第27回新道路技術会議において審議したものである。