

インフラ維持管理等・ロボット性能評価手法研究開発

NEDO：インフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクト【平成28年度から2ヶ年計画の2年度目】

平成29年度 事業計画

性能評価基準により、物流、インフラ点検、災害調査などでの無人航空機、水中ロボット、陸上ロボットの利活用の促進に向け、昨年度に作成した同基準を基に、検討委員会活動や福島ロボットテストフィールド等における実証試験を実施して、同基準の信頼性、有効性を向上させる。

平成29年度 成果

- 1) 性能評価基準を基に、実証試験や検討委員会の活動を実施し、同基準の信頼性・有効性を向上
- 2) 平成30年3月に開催したワークショップにて、関連企業や福島県等に性能評価技術を報告

■ 実証実験の実施



■ 性能評価手法と福島への提案の実施

性能評価基準の研究開発

活用に向け



福島ロボットテストフィールドへ評価/試験方法・設備をご提案

性能評価基準等の研究開発

- 物流のための無人航空機
- 災害調査のための無人航空機
- 橋梁点検のための無人航空機
- ダム・河川点検のための水中ロボット
- トンネル災害調査のための陸上ロボット

ご提案

