



ロボットを利用した「橋梁点検診断システム(橋竜)」の開発

橋梁の点検を行なう為の高性能橋梁点検ロボット用の「橋梁点検システム(橋竜)」を開発。このシステムによりロボット制御技術・ロングアームの自在制御技術・点検性能向上技術・耐候性能技術・データ管理などが向上。

本業の動向について

建設コンサルタント(公共調査の設計)を主要業とする。前年度比横ばいである。

公設研究機関との連携事業について

連携先公設研究機関の名称

地方独立行政法人北海道立総合研究機構
産業技術研究本部工業試験場

所在地

北海道札幌市北区北 19 条西 11 丁目

連携内容

- ロボット制御技術の開発。
- ロングアーム自在制御技術の開発。
- 点検性能向上に関する開発。
- 耐候性能に関する開発。
- データ管理ソフトの開発。

連携した動機やきっかけ

当社は土木の調査設計を行う建設コンサルタント会社で、橋梁の調査点検を安全、簡単にできる装置の開発を目指していた。本装置はロボット及びCG関連技術が必要不可欠であった。このため、事前に公的研究機関に技術情報収集と相談を行った。

連携の効果

大きな研究課題を適切な指導により短期間で克服でき、事業化に成功したこと。

連携して最も効果のあったこと

データ管理技術や3次元CGを用いた遠隔操作技術。

連携して最も困難だったこと

思いあたらない。

連携するメリット・デメリットについて

メリットとしては豊富な技術情報と高度な技術支援を受けられる。デメリットとしては開発技術の途中段階であったとしてもホームページ等で公開されてしま

う。

連携に際しての注意、アドバイスなど

共同研究等では特許等で権利の分散化となる。

公設研究機関との連携で行政に望む支援

開発後の成果品を試験運用で採用して欲しい。

会社概要

設 立 : 1974 年(昭和 49 年)12 月

資 本 金 : 4,700 万円

従業員数 : 27 名

U R L : <http://www.kk-teikoku.jp>