

ロボットによる 新しいインフラ点検システムについて

Date/日時：平成28年10月21日（金）14：00～

Place/会場：Panasonic ワンダーラボ大阪(WLO)

Speaker/講演者

香田 敏行 氏

パナソニック株式会社 AVCネットワークス社
事業開発センター 所長

Abstract/概要

高度成長期に集中整備されたダムや高速道路などの社会インフラは、今後20年で耐用年数(50年)迎える建造物が加速度的に増加する一方で、少子高齢化による労働力不足が懸念されており、インフラ維持管理の省人化、自動化の取り組みが急務となっている。このような社会課題をうけ国土交通省では、社会インフラ維持管理ロボット開発を重点分野と定め、2014年度から『橋梁・トンネル・水中維持管理用ロボット技術に関する現場検証事業』を通じてインフラ点検ロボットの開発を促進してきた。

本講演では、この国プロ通じて開発した水中点検ロボットによるダム点検システムの概要について述べると共に、当社独自のロボットによる網羅点検を核とした新しい点検ワークフローの概要と実証実験での成果について述べる。

Biography/経歴

香田 敏行（こうだ としゆき）

1961年 4月24日生。
1986年 神戸大学 工学部 修士課程 修了。同年、松下電器産業(当時) 中央研究所に配属
1994年 松下通信工業(当時) 技術本部 AV&C研究所 主任研究員
2005年 パナソニック（株） システムソリューションズ社
セキュリティ本部 I Pカメラ技術グループ グループマネージャー
2010年 同社 セキュリティビジネスユニット ビジネスユニット長
2013年 P S N（株）セキュリティシステム事業部 事業部長
2015年 パナソニック（株）AVCネットワークス社 事業開発センター 所長

ロボティクス・IoT領域で、センシング&解析技術を活用した新規事業開発に従事