

# セッション詳細

## 2. ロボット技術の研究開発(10:40 - 11:40)

座長: 田所 諭 (IMPACT プログラム・マネージャー/東北大学 大学院情報科学研究科 教授)

時間予定	発表番号	タイトル	発表者	所属	役職等
10:40~10:46	2-1	橋梁・トンネル点検用打音検査飛行ロボットシステムの研究開発	西沢 俊広	日本電気株式会社 電波・誘導事業部	エキスパートエンジニア
10:46~10:52	2-2	橋梁の打音検査ならびに近接目視を代替する飛行ロボットシステムの研究開発	大野 和則	東北大学 未来科学技術共同研究センター	准教授
10:52~10:58	2-3	二輪型マルチコプタを用いたジオタグ付近接画像を取得可能な橋梁点検支援ロボットシステムの研究開発	沢崎 直之	富士通株式会社 セーフティソリューション事業本部	本部員
10:58~11:04	2-4	近接目視・打音検査等を用いた飛行ロボットによる点検システムの研究開発	和田 秀樹	新日本非破壊検査株式会社	メカトロニクス部次長
11:04~11:10	2-5	社会インフラの点検高度化に向けたインフラ構造及び点検装置についての研究開発	藤野 健一	(独)土木研究所 技術推進本部	主席研究員
11:10~11:16	2-6	点検の省力化・精度向上を目指した機械化移動体点検法と構造形態に関する研究開発	杉浦 邦征	京都大学大学院	教授
11:16~11:22	2-7	社会インフラ用ロボット情報一元化システムの構築	森下 博之	(一財)先端建設技術センター	技術調査部長
11:22~11:40	専門委員、関係省庁からの助言、意見交換(18分)				