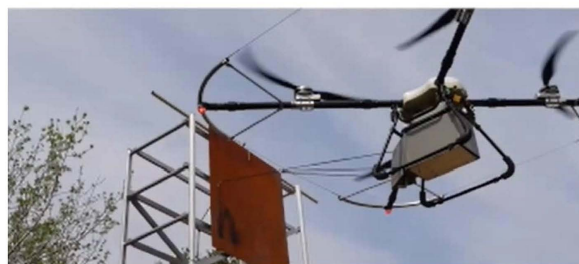


これからのドローンによるインフラ点検

現状

二名で作業(ドローン操縦者+点検技術者)
操縦者の技術に依存(接触・落下のリスク)
カメラ映像から目視で点検



理想的なシステム

- (1) 対象物に向かって飛行
- (2) 劣化箇所を診断
- (3) 補修
- (4) 安全に戻る



自動操縦
コマンド送信



取り組み

水平面でライトレース
垂直面でライトレース

使用機材

小型ドローンTello
Jetson Nano

成果

垂直面のライトレースの実証完了

将来

画像処理による特徴抽出と組み合わせて
全自動インフラ点検の実現へ

