

<研究開発項目①インフラ状態モニタリング用センサシステム開発>

採択先	提案題目
技術研究組合NMEMS技術研究機構 日本碍子株式会社 中日本高速道路株式会社 西日本高速道路株式会社 阪神高速道路株式会社 東日本高速道路株式会社	道路インフラ状態モニタリング用センサシステムの研究開発
一般財団法人マイクロマシンセンター 独立行政法人産業技術総合研究所 明星電気株式会社 沖電気工業株式会社 高砂熱学工業株式会社	ライフラインコアモニタリングシステムの研究開発
横河電機株式会社	高信頼センサによるインフラモニタリングシステムの研究開発
株式会社日立製作所	道路付帯構造物モニタリングシステム開発
日本電気株式会社 一般財団法人首都高速道路技術センター	道路橋の維持管理及び防災・減災を目的としたセンサシステムの研究開発

<研究開発項目② イメージング技術を用いたインフラ状態モニタリングシステム開発>

採択先	提案題目
首都高技術株式会社 国立大学法人東北大学 独立行政法人産業技術総合研究所	道路構造物ひび割れモニタリングシステムの研究開発
ジェイアール西日本コンサルタンツ株式会社 株式会社共和電業 4Dセンサー株式会社 国立大学法人和歌山大学	格子画像の位相解析手法を用いた高精度計測技術によるインフラ構造物のモニタリングシステムの研究開発

<研究開発項目③ インフラ維持管理用ロボット技術・非破壊検査装置開発 (1)ロボット開発>

採択先	提案題目
国立大学法人東北大学 株式会社エンルート 国際航業株式会社	土石流予測を目的とした火山災害地域のリアルタイムデータベースを実現するセンシング技術の開発と実用化
富士フイルム株式会社 株式会社イクスリサーチ 一般財団法人首都高速道路技術センター	複眼式撮像装置を搭載した橋梁近接目視代替ロボットシステム(Crawling Rabbit)の研究開発
川田テクノロジーズ株式会社 独立行政法人産業技術総合研究所 株式会社エンルート 大日本コンサルタント株式会社	マルチコプタを利用した橋梁点検システムの研究開発
三菱重工業株式会社	引火性ガス雰囲気内探査ロボットの研究開発
株式会社ハイボット 株式会社建設技術研究所 国立大学法人東京工業大学	水中構造物の近接目視等を位置計測しつつ安定に実施可能なテザー伸展操舵型ROVの研究開発
株式会社日立製作所 株式会社 エンルート 八千代エンジニアリング株式会社 独立行政法人産業技術総合研究所	災害調査用地上／空中複合型ロボットシステムの研究開発
株式会社開発設計コンサルタント 学校法人法政大学 国立大学法人岡山大学 ステラ技研株式会社	インフラ診断ロボットシステム(ALPINIST)の研究開発
株式会社 熊谷組 株式会社応用技術試験所 株式会社移動ロボット研究所 国立大学法人名古屋大学 東京エレクトロデバイス株式会社	音カメラを活用した橋梁点検ロボットの研究開発
株式会社タウ技研	複合センサを搭載した推進・自走可能なワーム型多関節ロボットの研究開発
株式会社キュー・アイ 独立行政法人産業技術総合研究所 株式会社日立製作所	可変構成型水中調査用ロボットの研究開発
株式会社大林組	遠隔搭乗操作によるマルチクローラ型無人調査ロボットの研究開発

<研究開発項目③ インフラ維持管理用ロボット技術・非破壊検査装置開発 (2)非破壊検査装置>

採択先	提案題目
独立行政法人産業技術総合研究所 株式会社日立パワーソリューションズ 国立大学法人静岡大学	超小型X線及び中性子センサを用いたインフラ維持管理用非破壊検査装置開発