

## NEDO研究開発公募の採択について ～インフラ診断ロボットシステムの開発～

平成26年7月2日、当社が応募していた「インフラ診断ロボットシステム（仮称「ALP」）の研究開発」がNEDOの「インフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクト」に採択されました。7月17日、共同研究者である法政大学、岡山大学およびステラ技研(株)とともに、NEDOにおいて採択決定通知が伝達されました。

また、この研究開発は、NEDOと並行して進められている国土交通省の「次世代社会インフラ用ロボット（橋梁維持管理）」の現場検証対象技術にも選ばれました。

本研究開発をとおして、橋梁などの人の手が届きにくい難条件下のコンクリート壁面等を安全に自走するロボットを完成させるとともに、コンクリート構造物を中心とした健全度に関する各種データ取得の機能と方法を確立していきたいと考えております。

なお、7月10日にNEDOおよび国土交通省のホームページにおいて、採択内容が掲載されています。

### 【NEDOプレスリリース】

[http://www.nedo.go.jp/news/press/AA5\\_100286.html](http://www.nedo.go.jp/news/press/AA5_100286.html)

### 【国土交通省プレスリリース】

[http://www.mlit.go.jp/report/press/sogo15\\_hh\\_000117.html](http://www.mlit.go.jp/report/press/sogo15_hh_000117.html)

以上