

2021年7月14日

報道機関 各位

インフラ点検用船ロボットを開発

～世界遺産小菅修船場跡で公開実験～

長崎大学海洋未来イノベーション機構(山本郁夫教授研究室)はインフラ点検用船ロボットを開発。搭載されたカメラで構造物の自動撮影を行い、3Dオルソ画像を作成して、劣化状況を把握できます。今回、船ロボットの水中カメラによる撮影公開実験を世界遺産小菅修船場跡にて行います。



(詳細) 長崎大学 HP ニュース欄 (2021年06月25日)

山本郁夫教授研究室がインフラ点検用船ロボット3姉妹を開発

<https://www.nagasaki-u.ac.jp/ja/news/news3355.html>



【小菅修船場跡 撮影公開実験日程】

日時：2021年 7 月 28 日（水） 9 時～

場所：マリンセンター小菅（長崎市小菅町1番地）

【本リリースに関するお問い合わせ先】

長崎大学海洋未来イノベーション機構 山本郁夫

電話 095-819-2512 FAX 095-819-2534 E-mail: iyamamoto@nagasaki-u.ac.jp

長崎大学 山本研究室 <http://robotics.mech.nagasaki-u.ac.jp/>