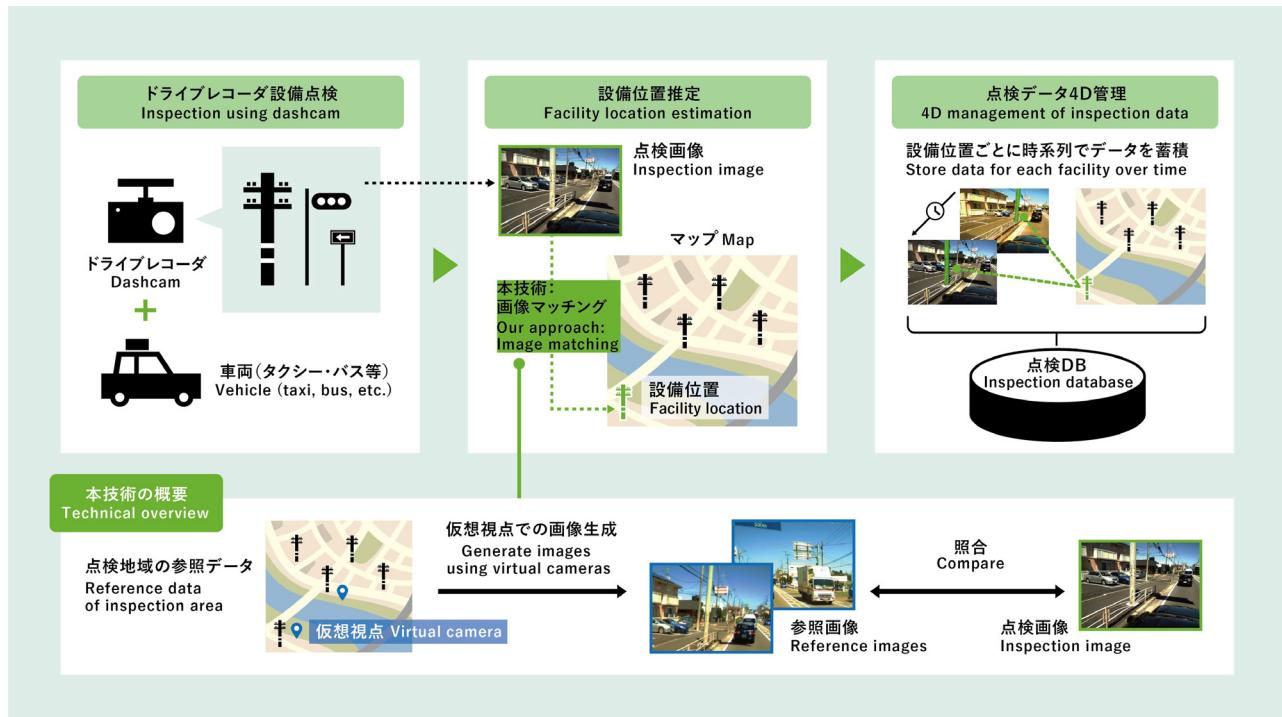


ドライブレコーダ画像中の設備位置を特定し、点検データを設備ごとに時系列管理します インフラ4Dマッピング技術

背景 – 技術課題

近年、ドライブレコーダを用いたインフラ点検が普及し始めていますが、GPS位置情報では精度が低く、ドライブレコーダ画像に写っている設備の位置を特定できないという課題があります。



研究目標 – 成果

点検画像中の設備位置を高精度に特定し、点検データを設備ごとに時系列で蓄積することで、保全計画の最適化やインフラ管理者間でのデータシェア実現に貢献します。

技術ポイント

01 要素技術

- 予め、NTT保有のMobile Mapping Systemデータから道路風景データ（参照データ）を作成
- 点検画像と近い視野の画像を参照データから生成し、双方を照合して設備位置を特定

02 市中技術差異点

- 市中のドライブレコーダ点検で取得するGPSの位置誤差は最大約10 mであるため、設備位置を正確に特定できない
- 本技術は画像マッチングにより目標50 cm精度で設備位置を特定する

利用シーン スマートシティ

R&Dフェーズ 研究

技術確立予定期 時期 FY25-26

ビジネス化予定期 時期 FY27-29

【出展企業】
NTT株式会社 アクセスサービスシステム研究所

【共同出展社/社外連携先】

【問い合わせ先】
シビルシステムプロジェクト

【関連Link】