# 点群データによる仮想環境で、 現場作業を効率化

研究室

増田 宏

得られた3D座標の集まりを点群

の座標値を取得します。こうして

# Hiroshi MASUDA

インフラ保守のための大規模点群処理

装置が年々進化しているからで する「レーザスキャナ」と呼ばれる 位置を座標値(X、Y、Z)で算出



300メートルの範囲にレーザ光

詳細に計測する際には、

例えば、工場などの広い設備を

を照射し、毎秒5万―100万点

・保全 ・改修 ・劣化診断 ・地図作成 レーザ計測 点群処理





す。得られた点群データから、曲 キャナで測定し、 1カ所につき5分程度、 例えば、 はありません。 情報を抽出するのは簡単なことで

す。 "仮想フィールド"と呼んでいま ションに掲げ、 仮想環境をつくる」ことをミッ す。「人が活動するフィールドの 多様な対象の点群データを収集 ト、市街地、高速道路、 に貢献する手法を研究していま 現場(フィールド)の保全や劣化診 増田宏教授は、工場やプラン 独自の手法で解析して実際の 生産支援、3D地図作成など 増田教授はこれを 森林など

間を丸ごと。モデル化』できる時代

施工管理

し、得られたデータから、

今や3次元(3D)の情報を計測

のような膨大なデータから有益な の点群データが得られますが、こ 密度に計測すると、数十億点規模 データと呼びます。工場などを高

になっています。測定対象となる

物体にレーザ光を当て、

対象物の

に数カ所で同じように測定しま 工場やプラントでは、 死角のないよう レーザス

ボックス形状、

回転体、

一般化四

り巡らされている配管の系統図や 確に検出することで、工場内に張 面や平面、円柱、

多角柱などを的

できます。このほか、レーザスキャ 柱などを3Dモデルで表すことが

生産設備の劣化診断にも点群

工場・プラントの3Dモデル化 プラントの3Dモデル作成 3Dモデルの自動生成システムを開発 (2007~)

推 3Dモデル 9 pm Elbow Teo Florigh 514 96 14 III



行口ボットも開発しています。 ナによる計測を自動で行う自立走

場などにおいて、適切な計測位置

配管系統のモデル化

くれるのです。 や最適な走行経路を、ロボット 自動かつリアルタイムで判定して

鋼板の加工において、加工された も携わっています。一例として、 て、大型構造物の生産支援などに まで木型を使って人手で行ってい 度合いを可視化できるため、これ る手法を開発しています。変形の 計図面との差分をその場で算出す 曲げ板の点群データを取得し、 大型の貯蔵設備の素材となる大型 **に加工の工程を効率化できるよう** また、産業界との共同研究とし 設

になりました。

14 OPAL-RING

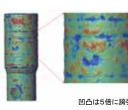
形状処理、レーザ計測、仮想環境

大学院情報理工学研究科 知能機械工学専攻 増田 宏 教授 精密工学会

h.masuda@uec.ac.jp

# 生産設備の劣化検出

## 大型構造物の磨耗や付着物を検出する 手法を開発 (2015~)





緑:健全 赤:磨耗 青:付着物(内側)

凹凸は5倍に誇張

キャナを搭載し、 を作る試みが全国で進められてい 行ルートの決定に必要な3D地図 近年では、 自動車にレーザス 自動運転車の走

するには、非常に時間がかかる しかし、 優れた樹木を選別して、 採しなければなりません。 形状を調査する必要があります。 を対応づけるには、大量の樹木の 品質化する試みが行われています います。林業分野では、 森林を対象にした研究も手がけて 詳細に調査するには樹木を伐 遺伝子と樹木の形質との関係 大量の樹木を手動で計測 材木を高 遺伝的に

では、

熟練の作業者が目視でこう

した設備の保守点検を行っていま

避けられません。そのため、現状

焼物が付着したりといったことが

た。例えば、燃焼炉を長年運転し 化診断をする手法を開発しまし

ていると、れんがが削れたり、

までに、燃焼炉や鉄塔、

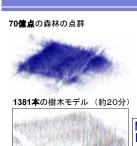
橋梁の劣

データは有効で、増田教授はこれ

するために、独自のアルゴリズム 時間で自動抽出しました。少ない 70億点の点群データを収集し、そ 使った樹木の形質調査を始めまし 究所と共同で、レーザスキャナを コンでも解析できるようにしてい でデータ量を圧縮し、 で樹木の断面のデータを扱うこと メモリで大量の点群データを処理 こから1000本以上の樹木を短 において、37カ所を計測して約 そこで増田教授は、森林総合研 茨城県日立市の森林の一区画 ノートパソ

ます。増田教授は特に、 レーザス

樹木の形質モデリング





問題点: 巨大なデ → 森林学名 データの高速処理 分野では、まだ存在しない

以上に高めています。 術により、対象物の識別率を99% 地物の3Dデータを取得する手法 キャナとカメラを搭載した自動 ルを作成することに加えて、点群 タから、信号機や標識、 を走らせながら、大量の点群デー を開発しました。正確な3Dモデ し画像を組み合わせた物体認識技 街灯、路面などの道路周辺の 電柱、

法の提案を惜しみません。 とも多く、大学で研究している手 決するために、 用分野は多岐にわたります。現場 込まれる案件が多く、 論しながら研究課題を抽出するこ に根ざした「ニーズ型」の問題を解 増田研究室には産業界から持ち 現場の人たちと議 それゆえ適

> た。 す高まっています。 2017年度末には企業会員が60 術専門委員会」を立ち上げまし の3次元計測と認識・モデル化技 専門委員会として、 社に達し、 会員数は右肩上がりに伸びて 産業界の関心はますま

す。 て 増田教授は次のように考えま

仮想フィールドの利点につい

1. 現地に行かなくてもよいの 時間とお金の節約にな

燃焼炉の外壁の凹凸を自動で検出

を用いると、点群データを使って

方、増田教授が開発した手法

なくても、補修が必要な箇所をひ して可視化できるため、熟練者で

こ目で把握できるのです。

分野はがらりと変わりますが、

- 失敗してもダメージがない
- 3. 2. 4. 現況の正確な記録ができる 事前にデータに基づいた正

確な検討ができる

れば、 ピーして仮想フィールドを作成す 与するでしょう。このようなデー 将来は、 やプラントから、土木・建築、 タの処理技術とその活用手法は スで大部分の保守作業ができるな に至るまでまさに多種多様です。 点群データの応用分野は、 現場の生産性向上に大きく寄 農林・水産、 現場に赴かなくてもオフィ 現実世界をそのままコ 文化やサービス

2012年には、精密工学会の 「大規模環境 になると言っても過言ではありま

あらゆる産業において『要』

【取材・文=藤木信穂】