Robotics for Infrastructure Management Team Takayuki Okatani

インフラ管理ロボット技術チーム





当チームの目標と研究内容

目標と背景

- 目標:橋梁などインフラ構造物の維持管理をAI・ロボット技術で効率化・高度化
- 技術課題①:画像等を自動撮影可能なロボット ← 世界中で進む自律UAVを活用
- 技術課題②:画像等を元に**対象物の状況を理解し,説明できるAI**の開発
- マルチモーダルAI(GPT4vなど)が大きく進展し、実社会応用への適用が期待

研究成果(2023年発表)

(本ポスターの内容)

- マルチモーダルAIを用いた対話型橋梁点検AI [Kunlamai+, Computer Aided Civil and Engineering誌]
- 無教師ドメイン適応画像セグメンテーション [Wang+, Computer Vision and Image Understanding誌]
- 未知空間を探索するAIエージェント[Liu+, International Journal of Computer Vision誌]

課題

「専門家の知識」を、デジタルデータにしAIに学習させるには?

ウェブ上のデータ





VS



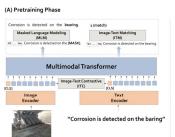
専門家が持つ知識

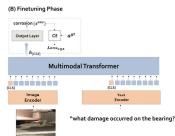




マルチモーダル事前学習

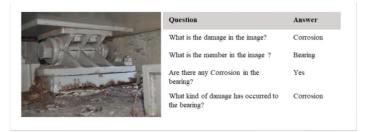
- 橋梁の変状(異常)の画像とその説明文のペアを学習
- トランスフォーマーに基づくマルチモーダル融合AI





マルチモーダルAIの橋梁点検への応用

- 新米点検員に熟練者の知識と経験を与える
- 人とAIとの対話で理解をより深める



アプローチ

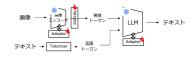
• 既存の「点検レポート」を学ばせる = マルチモーダル事前学習





• AI向け教科書の作成・言語モデルとの融合

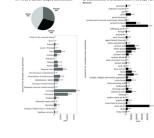




データ

- 点検調書から抽出
 - 関東地方整備局が保有する2014年~2018年分の点検調書
 - 東京大学全准教授との共同研究
- ・ 3,118橋の421,956画像





性能評価・動作例

- 正答率:88.3%
- 事前学習なしの正答率(78.0%)から 10ポイントのアッフ



















