

事業目的

高速カメラと独自のエゴ振動補正技術を組み合わせ、ドローンやAGVに搭載して移動しながら微小振動を非接触・高精度に計測する技術を開発します。

これにより、高所や危険環境におけるインフラ・産業設備の安全監視を可能にし、予知保全の高度化や保全作業の省人化・効率化に貢献します。

事業内容

移動体の揺れを補正する独自のエゴ振動キャンセル技術を開発し、ドローンやAGVに高速カメラを搭載して微小振動を非接触で計測します。

橋梁・建物・工場設備・風力発電など幅広い現場で実証を行い、AI解析と組み合わせることで予知保全や自動診断サービスへ発展させ、産業と社会の安全性・効率性向上に貢献します。

事業成果

本事業により、ドローンやAGVを活用した移動体からの非接触振動分布計測が実現し、アクセス困難な個所、特に、人が立ち入れない高所や危険環境でも安全な設備監視が可能となります。微小な異常振動を早期に検出することで突発的な故障や事故を防止し、保全作業の省人化・効率化を推進。インフラ・産業の安定稼働に貢献し、経済的損失の削減や新たな保全サービス市場の創出につなげます。エッジ処理としての小型化・ポータブル化に成功し、今後は防爆対応と異常診断の高度化を進めます。

事業者情報

SYNRA株式会社

(広島大学発スタートアップ)



所在地：東京都大田区北千束3丁目20-8

広島県東広島市鏡山3-10-31 広島大学デジタルものづくりイノベーション拠点 206号室

設立年：2025年9月

HP：[SYNRA | Safeguarding Industrial Health with Non-Contact Real-Time Monitoring from Hiroshima](#)

概要図等

