

案に日本政府が反対した点に抗議し、核廃絶への転換を求める意見書を提出する。賛成少数で否決される見通し。
（久保景吾）

ケーブル点検ロボット

長崎大などが開発

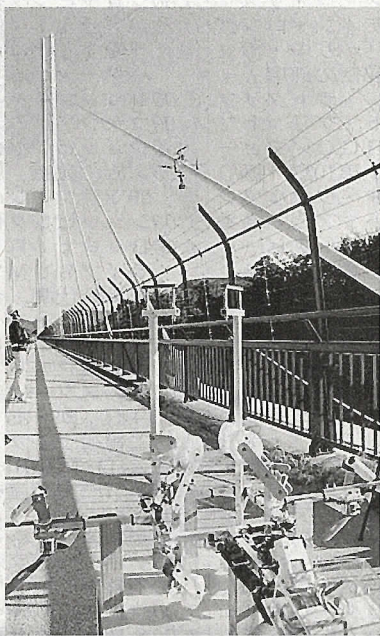
女神大橋 報道陣に公開

長崎大などが、斜張橋のケーブルの劣化状況をリモコン操作で確認するロボットを共同開発し、19日、長崎港に架かる女神大橋（全長約1290㍎）で報道機関向けにデモンストレーションがあった。開発を主導した同大の山本郁夫教授（システム工学）は「社会インフラの長寿命化が日本の課題となっている。ロボットの効果を実証し、全国展開できれば」としている。

合い、予算を審議する。

初会合で、事務局は五つの会議のテーマとして、都市の役割や若者の役割など

長崎大などが開発した点検ロボット（手前）。写真中央のケーブルで、実際に動かし点検した
＝長崎市、女神大橋



国土交通省は2014年、全長2㍎以上の橋はすべて5年に1回「近接目視」するよう省令を改正。県道路公社は今年9月に女神大橋に使われているケーブル点検の入札を実施し、同大などとロボットを共同開発していた建設コンサルの長大（東京）が3700万円で落札した。

女神大橋は、地上約17

ぼすような充実した内容にしたい」と呼び掛けた。

平和首長会議は核兵器廃絶に賛同する都市でつくる

0㍎の塔から斜めに張ったケーブルを橋桁につなぎ支える斜張橋。橋の劣化状況は年1回点検していたが、ケーブルについては望遠鏡を使った「遠望目視」で対応するしかなかったという。

ロボットはフレームでケーブルを囲い、プロペラの浮力で昇降する仕組み。ビデオカメラでケーブルを360度撮影でき、補助輪もあるため強風に強い。実際の点検は11月中に完了しており、同公社は「緊急対応が必要な劣化はなかった」としている。（緒方秀一郎）