

第19回建設ロボットシンポジウム 口頭発表 題目(案)

セッション名	題目	発表者	
10/9(水) 9:50~10:55 セッション1-1 建設生産技術の高度化・高信頼化 4編 座長:山元(コマツ)、猪原(青木あすなろ)	機械化土工に従事する働き手を支援する施工AI	(株)キック	西垣 重臣 にしがき しげおみ
	次世代通信規格(5G)を用いたクローラダンプの自動走行システムのフィールド検証 ー 建設現場における可搬型5Gの活用 ー	大成建設株式会社 技術センター 生産技術開発部	青木 浩章 あおき ひろあき
	熟練技能維持システムの開発と次世代建設生産に関する研究 ～アイマップシステムによる建設ロボットへの技能伝承の反映について～	株式会社 浅沼組	田村 泰史 たむら やすし
	狭隙部での位置誘導を可能とした削孔ガイダンスシステムの開発	東急建設(株)技術研究所 建設ICTグループ	遠藤 健 えんどう けん
10/9(水) 11:05~11:55 セッション1-2 建設生産技術の高度化・高信頼化 3編 座長:栗栖(東京電機大)、田中(港空研)	AI画像診断およびセンシングに基づくトンネル覆工コンクリート施工の高度化に関する研究	日本国土開発株式会社 土木事業本部技術部生産技術グループ	佐野 健彦 さの たけひこ
	全方位過去画像を用いた多視点映像手法の提案と評価	工学院大学	北條 怜 ほうじょう れい
	簡易遠隔操縦装置(ロボQS)の高度化について	国土交通省 九州地方整備局 九州技術事務所 施工調査・技術活用課	深町 真吾 ふかまち しんご
10/9(水) 15:20~16:10 セッション2-1 点検・維持管理 3編 座長:梅谷(甲南大)、浜田(大林組)	コンクリート補修材吹付け機能を搭載した無人航空機の開発 ー 塗布作業における生産性及び安全性向上のための機械化の可能性検証 ー	西武建設株式会社 土木事業部 エンジニアリング部 企画課	二村 憲太郎 にむら けんたろう
	ドローンによる通信用マンホールの自動点検技術の開発	NTTアクセスサービスシステム研究所	内堀 大輔 うちぼり だいすけ
	トンネル全断面点検・診断システムの道路トンネルにおける実証実験	東急建設株式会社 技術研究所 メカトログループ	上村 暢一 かみむら のぶかず
10/9(水) 16:15~17:05 セッション2-2 点検・維持管理 3編 座長:池田(NEXCO東日本)、中村(鹿島)	自動走行による床面コンクリートひび割れ検出ロボットの開発	(株)熊谷組 建築事業本部 建築技術統括部	富樫 淳輝 とがし じゅんき
	遠隔操作支援機能を実装した棧橋上部工点検用ROVの現場実証実験	国立研究開発法人海上・港湾・航空技術研究所 港湾空港技術研究所	田中 敏成 たなか としなり
	長尺円柱状構造物を対象としたウインチを用いた高所点検ロボットの開発	室蘭工業大学	花島 直彦 はなじま なおひこ
10/10(木) 9:00~10:25 セッション3 アプリケーションと新領域 5編 座長:大井(コマツ)、亀崎(早大)	無人化施工における奥行感の把握に必要な手先作業時における外部カメラの最適・好適配置の実験的導出	早稲田大学創造理工学研究所 総合機械工学専攻 岩田浩康研究室	佐藤 隆哉 さとう りゅうや
	水中バックホウの遠隔操作化に向けた取り組み1 ～ 外界計測の高度化 ～	国研)港湾空港技術研究所 新技術研究開発領域	平林 丈嗣 ひらばやし たけつぐ
	水中バックホウの遠隔操作化に向けた取り組み2 ～ 捨石マウンド本均しを想定した支援機構～	(国研)港湾空港技術研究所 新技術研究開発領域	喜夢 司 きた つかさ
	災害調査のための長距離飛行可能なUAVの開発 ー 最大航続距離40kmの実現 ー	ルーチェサーチ株式会社	渡辺 豊 わたなべ ゆたか
	地上の建設技術を適用した月面有人拠点建設の検討	宇宙航空研究開発機構(JAXA)	若林 幸子 わかばやし さちこ
10/10(木) 10:35~12:00 セッション4 建設生産についての将来展望 5編 座長:木川田(安藤ハザマ)、北原(熊谷組)	建設機械自動化レベル策定にむけて ー 盛土施工を例とした検討ー	国立研究開発法人 土木研究所	橋本 毅 はしもと たけし
	遠隔操縦式バックホウの作業効率向上のための移動ガイダンス装置に関する研究	一般財団法人先端建設技術センター 研究部	吉田 貴 よしだ たかし
	社会インフラ用ロボット情報一元化システムの開発	一般財団法人先端建設技術センター 研究部	緒方 正剛 おがた せいごう
	Digital Twin Technology for Facilitating Fab Lifecycle Management	School of Civil, Architectural Engineering and Landscape Architecture, Sungkyunkwan University, Republic of Korea	Soon-Wook, Kwon
	建設生産とロボット技術活用の展望	榊小松製作所 CTO室	山元 弘 やまもと ひろし
10/10(木) 15:20~16:25 セッション5 ロボット・キーテクノロジー 4編 座長:神山(竹中工務店)、鈴木(戸田建設)	ロボットアームによるファサード組立時の誤差補正	Technical University of Munich, Chair of Building Realization and Robotics 北海道大学大学院 工学院	Taku Kinoshita
	人力による重量物の保持・下ろし作業支援方法 ー 手部・腰部の機能拡張を考慮した前腕部吊下げ式可変制動ツールの開発 ー	早稲田大学 創造理工学研究所総合機械工学専攻	高岸 伸至 たかぎし のぶゆき
	遠隔操作油圧シヨベルの映像酔いの研究	株式会社小松製作所 開発本部 技術イノベーションセンター	松山 秋絵 まつやま あきえ
	AI制御による不整地運搬車の自動走行技術の開発	(株)熊谷組 土木事業本部 ICT推進室	飛鳥馬 翼 あすま つばさ