第 21 回建築の自動化技術シンポジウム

21th Symposium on Robotics & Automation in Building Construction

予稿集

2017 年 1 月 30 日

日本建築学会　材料施工委員会

CA 技術小委員会

002
NI
21

69.002
NI
21

目　　次

特別講演

(1) ロボット技術を用いた3 次元センシングと環境認識　1
山下　淳（東京大学大学院　工学系研究科　精密工学専攻）

(2)月利用と関連技術開発の動向　2
金森　洋史，若林 幸子　（宇宙航空研究開発機構）

論文発表

(1) 骨材搬送ベルトコンベアにおける骨材粒径自動判定システム　3
○松崎和敏，佐野碧（みずほ情報総研），
竹内啓五，宇野昌利，藤吉卓也（清水建設）

(2) 建築作業所におけるヘッドマウントディスプレイ端末の活用　11
○池端裕之（戸田建設）

(3) 建築工事における資機材搬入・揚重管理支援システムの構築　17
○池田直広，川瀬隆治（東急建設）

(4) 鉄骨柱の自動計測・入れ調整システムに関する研究　21
○鈴木信也，三輪明広（戸田建設）

(5) ロボットを用いた天井ふところ内の目視検査　27
○仁田佳宏（足利工業大），稲井慎介（戸田建設）

(6)天井裏ロボット点検システムの開発　35
○西村健志（千葉工大）

(7) 高効率型の外壁検査システムの開発　41
○土井 暁 ，沼崎 孝義（大林組）

(8) 自律移動ロボットによるRI 計器を用いた盛土締固め管理の自動化　47
○神山和人（竹中工務店）

(9) 自動型清掃ロボットの開発　51
○加藤　崇　（大成建設）

(10) 油圧機器を用いたコンクリート構造物の解体方法の開発　57
○中村隆寛　（鹿島建設）

(11) コンクリート床仕上げロボットの開発・実証　63
○中村洋祐　（大成建設）

(12) ロボットを用いた汎用的な柱・梁現場溶接技術の開発　69
○浅井英克，大塚英郎，白井嘉行，鈴井康正（大林組）

(13) 鉄骨現場溶接における自動化工法の開発　75
（その 1）角型鋼管柱の横向き溶接に関する基礎的検討
○梅津匡一，上野　純（大成建設）