

第19回建設ロボットシンポジウム ポスター発表 題目(案)

No	発表日	題目	発表者	
1	2019年10月9日	油圧ショベル掘削過程のモデリングと効率化設計	大阪大学	石川 将人 いしかわ まさと
2		映像情報を利用した3Dモデル活用についての検討 -value CIMの概念を基に-	立命館大学大学院 理工学研究科 環境都市専攻	藤井 翔太 ふじい しょうた
3		海底石均し装置のシミュレーション	琉球大学大学院理工学研究科	金山 佳広 かなやま よしひろ
4		施工の安全対策と見える化、効率化を促進する施工管理システム	(株)キック	千原 勝敏 ちばら かつとし
5		ブルドーザの自動運転システムに関する撤き出し実験	安藤ハザマ 建設本部 先端技術開発部	千野 雅紀 ちの まさき
6		自動透過型RI 試験ロボットの開発	株式会社竹中土木	千葉 カ ちば ことむ
7		バックホーによる土砂掘削時の前方堆積土砂形状の生成メカニズム	中央大学大学院 理工学部	大隅 久 おおすみ ひさし
8		地上・宇宙のデュアルユースを目指した建設機械軽量化技術の研究開発2	株式会社タグチ工業 技術本部	岡田 康弘 おかた やすひろ
9		油圧ショベル操作の主観的ストレスの心拍数による評価	立命館大学 総合科学技術研究機構	佐藤 勇起 さとう ゆうき
10		建設機械を遠隔操作できる人型ロボットの開発 -災害復旧工事などでの利活用-	株式会社 カナモト	吉田 道信 よした みちのぶ
11		遠隔通信システムを備えたサービスロボットを用いた建設現場でのアプリケーション 調査及びその適用実験(第一報)	株式会社リコー イノベーション本部	余平 哲也 あひら てつや
12		コンクリート自動締固め管理システム	株式会社竹中土木 技術開発部	倉知 星人 くらち ほしと
13		建設機械旋回操作時の前庭・体性感覚の知覚に関する研究	大阪大学大学院 工学研究科 コマツみらい建機協働研究所	奥田 浩詞 おくた こうじ
14		飛行ロボットで運搬する観測カメラの設置点計画と設置試験	東京大学 大学院工学系研究科	永谷 圭司 ながたに けいじ
15		SIPインフラプロジェクト(2014-2018)無人化施工の新展開 ~遠隔操作による半水中作業システムの実現~	次世代無人化施工技術研究組合 芝浦工業大学	油田 信一 あべ しんいち
16	2019年10月10日	連続式RIコンクリート水分計の計測支援システム	ソイルアンドロックエンジニアリング株式会社	池永 太一 いけなが たいち
17		道路トンネル覆工の全周囲光切断画像による変状検出	東急建設株式会社 技術研究所 メカトログループ	井上 大輔 いのうえ だいすけ
18		インフラ構造物点検用移動ロボットにおける動力学シミュレーション環境構築と振動特性評価	室蘭工業大学大学院 工学研究科	佐藤 貴晃 さとう たかあき
19		吊下型外壁昇降ロボットによる打音検査システムのための基礎研究	豊橋技術科学大学	高橋 美央 たかはし みお
20		ダクトファン推力を用いた建物外壁検査ロボットシステムの開発	湘南工科大学 工学部 機械工学科	中川 大地 なかがわ たいち
21		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 -吹付け性能向上のための自動吹付けノズルの開発-	芝浦工業大学大学院 理工学研究科 電気電子情報工学専攻 長谷川研究室	小田木 俊介 おたぎ しゅんすけ
22		非GPS環境下におけるUAVの飛行実験 -AIによるコンクリート護岸点検・診断用画像の効率的な撮影のために-	八千代エンジニアリング株式会社 技術開発研究所 社会資本空間デジタル化研究室	石井 明 いしい あきら
23		効率的な土砂搬送のための加水機構を有した蠕動運動型搬送装置の開発	中央大学大学院 理工学研究科 精密工学専攻	萩原 大輝 はぎわら だいき
24		アーティキュレートダンプトラックの後付機器とROSによる自動化	SEQSENSE株式会社	桐林 星河 きりばやし せいが
25		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 -ミラー付測域センサを用いたUAV操作ガイダンスシステム-	芝浦工業大学大学院 理工学研究科 電気電子情報工学専攻 長谷川研究室	小島 賢太 こじま けんた