

## 次世代社会インフラ用ロボット開発・導入の推進（災害応急復旧技術） 現場検証の開催について（連絡）

国土交通省「次世代社会インフラ用ロボット開発・導入の推進（災害応急復旧技術）」では、下記のとおり現場検証を行います。

見学を希望される方は、下文をご確認の上、お申し込みください。

### 記

#### 1. 実施概要

##### ① 実施日時

場 所	日 時
多摩川二ヶ領宿河原堰 (神奈川県川崎市)	平成26年11月20日～21日 9:00～17:00
雲仙普賢岳 (長崎県南雲仙市)	平成26年12月15日～19日 9:00～17:00

##### ② 実施技術（予定）

場 所	分野	実証技術 (別紙5-2 参照)	摘 要
多摩川二ヶ領 宿河原堰 (神奈川県川崎市)	[2] 排水作業	1 技術	特設する見学ヤードから見学させていただきます。
雲仙普賢岳 (長崎県南雲仙市)	[1] 応急復旧作業 [3] 制御情報技術	5 技術	<u>安全上の問題から一般の方の見学はできません。</u> 見学対象者は、関係者（国土交通省・地方自治体）・マスコミ等の方のみとなります。

#### 2. 申込み方法

多摩川での現場検証の見学を希望される方は、別紙5-3に必要事項をご記入の上、事務局までファックスまたは専用ホームページ（<http://www.c-robotech.info/>）にてお申し込みください。**申込み期限は、平成26年10月31日**とさせていただきます。

#### 3. 注意事項

- ・ 現地集合・現地解散とします。お申し込みがない場合には、見学できません。
- ・ 多摩川の検証場所には、現場検証専用の駐車場はありません。公共交通機関の使用、あるいは、近隣の有料駐車場の使用をお願いします（駐車場料金は各自の負担となります。）
- ・ 見学者エリアを設置しますので、見学者エリアから見学してください。
- ・ 当日は必ず現場検証担当者の指示にしたがってください。

#### 4. 問合せ先

本件についてのお問合せは、以下の担当者までお願いします。

担当：一般財団法人先端建設技術センター  
吉田・光本  
TEL:03-3942-3922  
<http://www.c-robotech.info/>

現場検証場所：多摩川 二ヶ領 宿河原堰



集合場所

【集合場所】  
多摩川二ヶ領宿河原堰(川崎市多摩区宿河原)  
【交通手段】  
・小田急小田原線「登戸」駅 徒歩約 10 分(約 1km)

## 現場検証場所：雲仙普賢岳



### 【集合場所】

長崎県南島原市深江町戊 2100-1  
大野木場砂防みらい館

次世代社会インフラ用ロボット 災害応急復旧 現場検証対象技術一覧

(順不同)

No.	技術名称 (ロボット技術・システム名称)	副題	応募者	共同開発者	対象技術			ロボットを構成する要素技術等		
					[1] 掘削等	[2] 排水	[3] 情報伝達	災害現場への アプローチ手法	[1]、[2]:採用技術 [3]:情報取得方法	[1]、[2]:実施作業 [3]:取得データ
1	俯瞰映像提示システムを 搭載した遠隔操縦ロボット	汎用の油圧ショベルに取付可 能な俯瞰映像提示システムと遠隔操 縦ロボット	(株)フジタ	東京大学 山下研究室	○			遠隔操作重機	(採用技術) ・汎用重機+外付け装置 ・俯瞰映像システム	(実施作業) ・掘削・積込作業
2	ポータブルサイフォン排水	河道閉塞箇所における緊急排水シ ステム	(株)大林組	(株)ダムドレ		○		・ヘリコプター輸送 (資機材・人員)	(採用技術) ・サイフォン排水 ・自動運転システム	(実施作業) ・排水作業 (進入道路整備前に排 水開始)
3	災害復旧用無線遠隔操縦 ロボット	空気圧駆動式ラバーアクチュエータに よる汎用建機用遠隔操縦システム	コーワテック(株)	-	○			遠隔操作重機	(採用技術) ・汎用重機+外付け装置	(実施作業) ・掘削・積込作業
4							○	/	(情報取得方法) ・外付け装置 ・画像伝送装置	(取得データ) ・遠隔操作データ ・映像
5	CAN制御車両の遠隔操作 システム	CAN制御車両の遠隔操作を簡易的変 換器により安価に達成したシステム	(株)熊谷組	(株)IH-I IH-I建機(株)			○	/	(情報取得方法) ・簡易変換器	(取得データ) ・遠隔操作データ
6	低遅延型デジタル高精細 画像伝送システム	伝送遅延と伝送容量を極力抑えた LAN方式によるフルハイビジョン画像 伝送	(株)熊谷組	青木あすなる建設(株) (株)大木組 西松建設(株) (株)フジタ			○	/	(情報取得方法) ・画像伝送装置	(取得データ) ・映像
7	人型ロボットによる建設機 械操縦システム(DOKA ROBO)	汎用建設機械を人型ロボットにより無 線遠隔操縦可能とするシステム	(株)富士建	アスラテック(株)	○			遠隔操作重機	(採用技術) ・汎用重機+外付けRT	(実施作業) ・掘削・積込作業
					<b>3件</b>	<b>1件</b>	<b>3件</b>			
<b>6件</b>			<b>5者</b>		<b>7件</b>					

# Fax 送信票

## 災害応急復旧技術現場検証見学申込み

宛先：

先端建設技術センター 企画部

光本 宛

Fax 03-3942-0424

URL：<http://www.c-robotech.info/>

項目			
(ア) 見学希望場所	多摩川 二ヶ領 宿河原堰		
(イ) 見学者 氏名・所属	No.	氏名	所属
	①		
	②		
	③		
	④		
	⑤		
※見学者が5名を超える場合は、適宜記入欄を追加してください。			
(ウ) 見学者 代表連絡先	氏名： 所属： 電話： F A X： e-mail：		
(エ) 見学希望日			



# Fax 送信票

災害応急復旧技術 雲仙普賢岳現場検証見学申込み

宛先：

先端建設技術センター 企画部

光本 宛

Fax 03-3942-0424

URL：<http://www.c-robotech.info/>

項目			
(ア) 見学希望場所	雲仙普賢岳		
(イ) 見学者 氏名・所属	No.	氏名	所属
	①		
	②		
	③		
	④		
	⑤		
※見学者が5名を超える場合は、適宜記入欄を追加してください。			
(ウ) 見学者 代表連絡先	氏名： 所属： 電話： F A X： e-mail：		
(エ) 見学希望日			
(オ) 交通手段	①車 (駐車台数： 台) ②その他 ( )		