

## 【参考資料】 情報化施工導入実績アンケート調査対象技術

対象技術	技術の概要
A. モーターグレーダのマシンコントロール技術	モーターグレーダとTS(トータルステーション)、GNSS(汎地球測位航法衛星システム)、センサ類等を用いて、建設機械の作業装置の位置・標高をリアルタイムに取得し、設計データとの差分をオペレータに提供すると共に作業装置を制御する技術
B. ブルドーザのマシンコントロール/マシンガイダンス技術	ブルドーザとTS、GNSS、センサ類等を用いて、建設機械の作業装置の位置・標高をリアルタイムに取得し、設計データとの差分をオペレータに提供すると共に作業装置を制御/誘導する技術
C. 油圧ショベルのマシンガイダンス技術	油圧ショベルとTS、GNSS、センサ類等と組み合わせることで建設機械・作業装置の位置・標高を取得後、設計データとの差分を算出して、オペレータに提供すると共に作業装置を誘導する技術
D. その他の機械のマシンコントロール技術	モーターグレーダ、ブルドーザ以外の建設機械とTS、GNSS、センサ類等を用いて、建設機械の作業装置の位置・標高をリアルタイムに取得し、設計データとの差分をオペレータに提供すると共に作業装置を制御する技術
E. TSを用いた出来形管理技術(土工)	道路土工・河川土工において、TSで取得された位置及び位置群を出来形値等に抽出・変換するとともに、設計データとの差分を算出・提供する技術
F. TSを用いた出来形管理技術(舗装工)	舗装工において、TSで取得された位置及び位置群を出来形値等に抽出・変換するとともに、設計データとの差分を算出・提供する技術
G. TS・GNSSによる締固め回数管理技術(締固め)	ローラ類の締固め機械とTSやGNSSで建設機械の位置を取得し、平面上に設けたメッシュ毎に締固め回数をカウントし、試験施工で確認した規定回数との差をオペレータに提供する技術
H. 振動ローラの加速度応答による面的な品質管理技術(強度)	施工中に計測される振動ローラの加速度応答値とGNSSでの建設機械の位置を取得し、加速度応答値の特性変化を算出しオペレータへ提供する技術
I. その他	上記以外の情報化施工技術