

●ポスターセッション要旨

1. 簡易遠隔操縦装置（ロボQS）の高度化について

～ バックホウ用アタッチメントの操作機能追加 ～

九州地方整備局 九州技術事務所

施工調査・技術活用課長 原 堅次

施工調査・技術活用課 ○深町 真吾

1. はじめに

九州技術事務所では、災害現場において汎用タイプのバックホウ運転席に電動式アクチュエーター等の装置を取付けることにより、バックホウの遠隔操縦が可能となる簡易遠隔操縦装置（以下「ロボQS」という）を保有している。



ロボQSが対応する現場は、法面崩壊など二次災害の恐れがあり有人施工が困難な場所で、災害発生直後の応急復旧作業において主に使用されている。このような現場では、倒木や巨石等が大量に発生している場合もあり、バックホウのバケットでの除去作業では作業効率が劣る。そのため、今回ロボQSのバケット操作機能に加えて、つかみ機やブレーカーなどのアタッチメント操作機能を追加し、災害初動時における装置の高度化を図ったので紹介する。



2. 高度化の概要

つかみ機やブレーカーなどのアタッチメント操作は、バックホウに装備された左右のフットペダルで行う。このペダルを稼働させる装置（アタッチメント用駆動装置）を新規に開発し、ロボQSに追加することで装置の高度化を図った。



3. ロボQSの操作機能

今回の高度化により災害現場の状況に合わせた複数の作業装置の選定が可能となり、災害初動時の迅速な対応が期待される。



4. おわりに

ロボQSの高度化により、迅速な作業が求められる災害現場からのニーズに対して、よりフレキシブルに対応できることとなった。今後も災害発生時にロボQSが有効に稼働し、応急復旧作業に貢献できれば幸いである。

