

## 目次

### 災害対応, 災害復旧・復興 特集

3	巻頭インタビュー 地方回帰こそ日本再生のキー	坂根 正弘
7	行政情報 緊急災害対策派遣隊 TEC-FORCE	澤頭 芳博
13	行政情報 道路管理者による放置車両・立ち往生車両対策の強化 [災害対策基本法の改正]	柳田 誠二
17	東日本大震災により被災した三陸鉄道の復旧工事 (続編)	野田 軍治・佐々木 健
22	米国ハリケーン・カトリーナ被害復旧・復興からの教訓	株田 文博
28	降雨災害による崩壊盛土の復旧工事の施工 JR九州豊肥線の災害復旧工事	柏木 和也
32	振動ローラの自律走行の実証 建設技術研究開発助成制度を活用した次世代無人化施工システムの開発	青木 浩章
39	災害対応作業ロボット“Super Giraffe”の開発と福島第一原子力発電所でのロボット活用	藤田 淳
46	レスキューロボットコンテスト 技術を学び人と語り災害につよい世の中をつくる	土井 智晴・奥川 雅之・横小路泰義
51	情報化施工の展望と新技術	柿本 亮大
58	交流の広場 UAV(無人飛行ロボット)のビジネス活用の動向と今後の注目点	矢野 誠二
62	ずいそう 美しく青きドナウ	山 勝三
63	ずいそう 建設機械の思い出	島 弘
64	JCMA 報告 平成 24 年度 研究開発助成 成果報告 (その 2) 無人化施工の効率・安全性を高める映像の注視・解釈支援に関する調査研究	亀崎 允啓・岩田 浩康・菅野 重樹
74	JCMA 報告 動電式加振器のコンクリート構造物地震時損傷評価への応用	鈴木 基行・内藤 英樹
79	JCMA 報告 国土交通大臣の設立認可を受け「次世代無人化施工技術研究組合」設立 次世代を見据えた無人化施工に関する研究開発スタート	田中 芳行
82	CMI 報告 施工技術総合研究所 創立 50 周年記念報告 第 1 部 施工技術総合研究所のあゆみ ご挨拶	見波 潔
83	(1) 研究第一部の活動紹介 トンネル・地盤等	安井 成豊
88	(2) 研究第二部の活動紹介 橋梁 (鋼構造およびコンクリート)	谷倉 泉
91	(3) 研究第三部の活動紹介 情報化施工	伊藤 文夫
97	(4) 研究第四部の活動紹介 建設機械	飯盛 洋
103	第 2 部 パネルディスカッション [抄録]	
110	CMI 報告 高さ補完機能付き RTK-GNSS による高さ精度の検証報告	藤島 崇・椎葉 祐士
113	部会報告 除雪機械の変遷 (その 5) 除雪トラック (1)	除雪機械技術委員会
119	部会報告 第 18 回 機電技術者意見交換会報告	建設業部会
127	新工法紹介	機関誌編集委員会
128	統計 建設工事受注額・建設機械受注額の推移	機関誌編集委員会
129	行事一覧 (2015 年 1 月)	
132	編集後記	赤井・伊藤

#### ◇表紙写真説明◇

#### 災害対応作業ロボット MEISTeR

写真提供：三菱重工業(株)

階段や不整地の走行が可能な移動機構に 7 関節ロボットアームを 2 本搭載した遠隔操作ロボット MEISTeR。

様々な専用ツールをロボットアーム先端に装着し、人に代わって器用に作業を行う。写真は東京電力福島第一原子力発電所内で、床面に堆積した放射性物質を含む粉塵や小さな瓦礫を、掃除機のように吸引し除染作業を行う MEISTeR の様子。専用ツールを交換すれば、バルブやスイッチ操作、手すりや配管の切断、コンクリート切削、プラスト除染等が可能。