

コンクリート吹付け

切羽近傍の高粉じん下で過酷な環境にて 吹付けロボット操作が必要

厚生労働省法令

「ずい道等建設工事における粉じん対策に関するガイドライン(令和 2 年改正)」 「山岳トンネル工事の切羽における肌落ち災害防止対策に係るガイドライン(令和 6 年改正)」

開発取組み

吹付け作業の無人化,自動化に関する技術開発 その中で「リアルタイム厚さ測定」を最も重要な構成技術の一つに位置付け開発



開発技術の概要

吹付けコンクリートの厚さをリアルタイムに表示する「吹付けナビゲーションシステム」および 「吹付けノズルの誘導技術」を用いた吹付け作業の自動化を見据えた厚さ測定技術

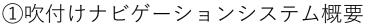
①吹付けナビゲーションシステム

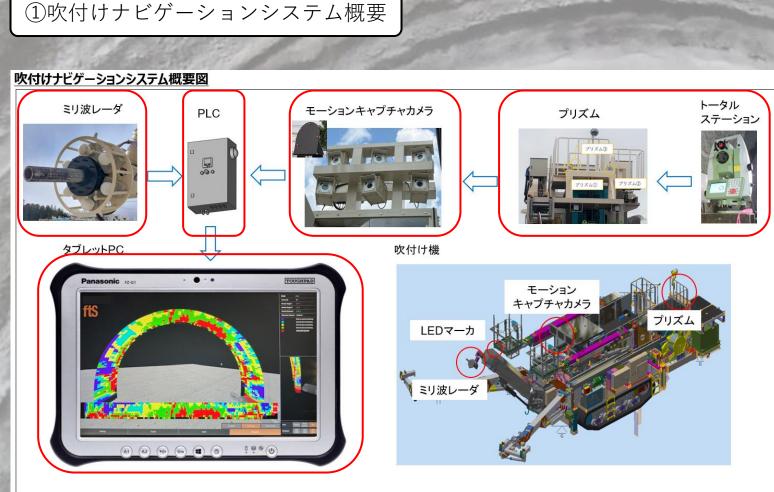
- ・吹付けノズル部に取付けたミリ波レーダを使い吹付け中のノズルから壁面までの距離をリアルタイムに測定
- ・機体後方に設置したプリズム3点から機体位置座標・姿勢を取得する
- ・吹付けロボット可動部に角度計・伸縮計を搭載しノズル先端の位置座標を算出
- ・ロボット可動部のたわみや吹付け中の揺れに起因するノズル部の位置座標誤差が発生するため LEDマーカを測定する事で位置補正するモーションキャプチャカメラ技術

②吹付けノズル誘導技術

ノズルを誘導する操作はタブレットPCの画面を見ながら所望する周長位置番号を選択することで操作する。







測定手順

吹付け機後方に搭載したプリズム 3点から機体位置測定

機体座標よりモーションカメラ座 標をトンネル座標系に変換

ノズル部のLEDマーカを測定しミ リ波取付け部までの座標を算出 (エンコーダ・伸縮計データも有)

ミリ波により吹付け面までの距離 をリアルタイム測定

全データを統合し吹付け前・設計 データと比較し吹付け厚さを リアルタイムに表示



①ミリ波レーダー

吹付け中の粉じんの中で距離を測定する事は得意だが吹付けコンクリートの付着が最大の課題



項目	技術スペック
ミリ波レーダ 使用周波数	76.5Hz (76–77GHz)
波長	3.94mm
占有周波数	1GHz





対策②

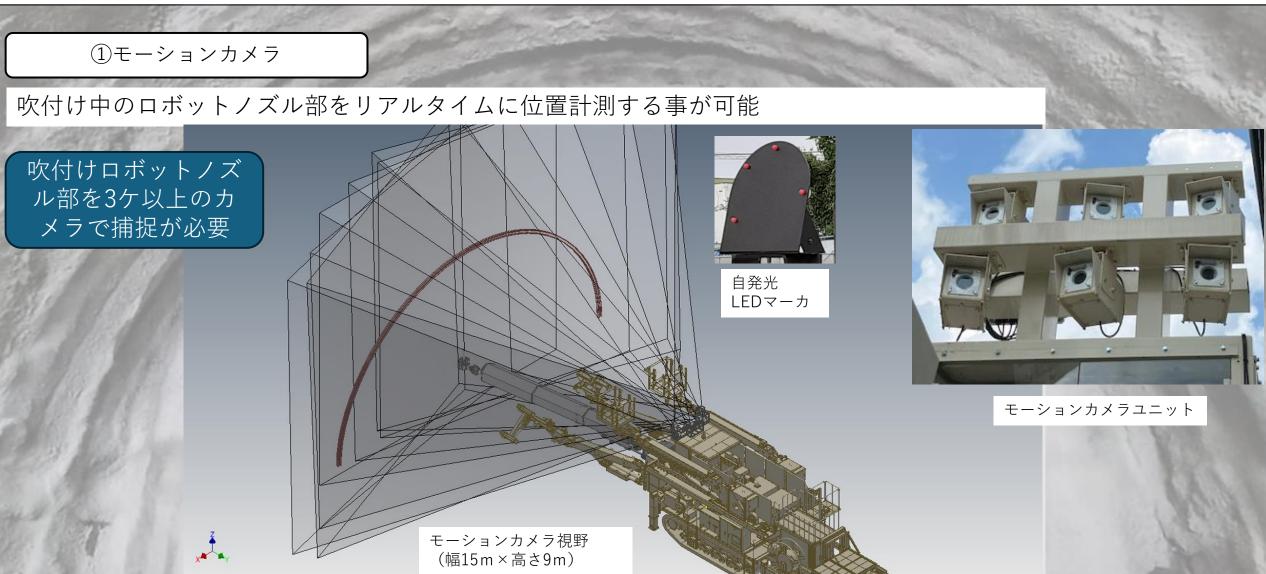




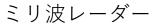












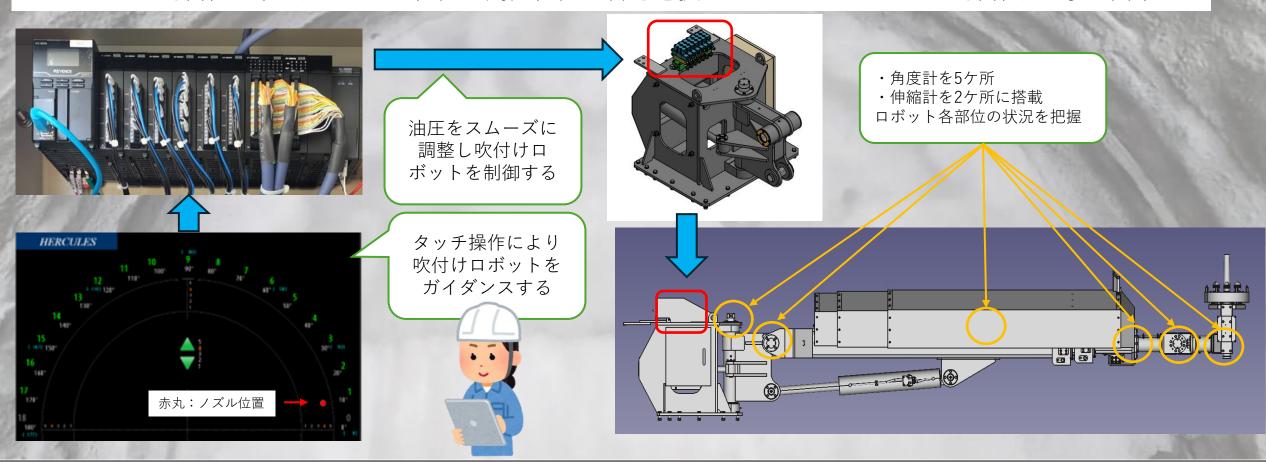
吹付け中の粉じんの中で距離を測定する事は得意だが吹付けコンクリートの付着が最大の課題





②吹付けノズル誘導技術

タブレットPC操作で所望するノズル位置を周長位置の番号選択でロボットをスムーズに操作する事が出来る





検 証

模擬トンネル(約66m2幅11m×高さ7m)にて実吹付けを実施し検証



内容

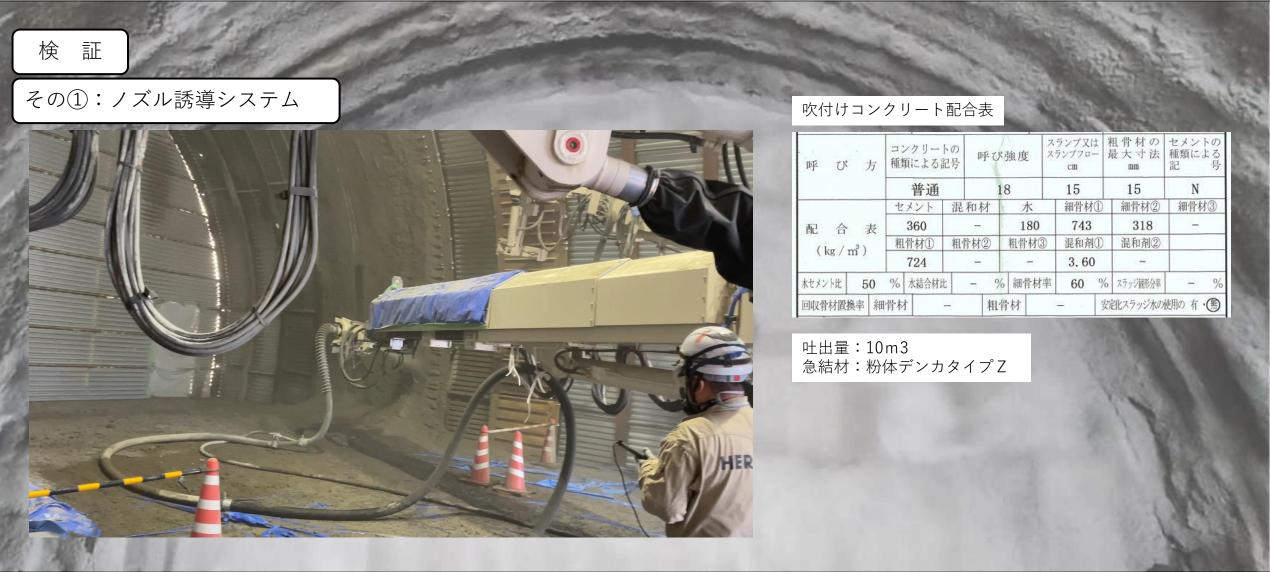
その①:ノズル誘導システム

その②:吹付けナビゲーション

その③:厚さ測定データ結果検証





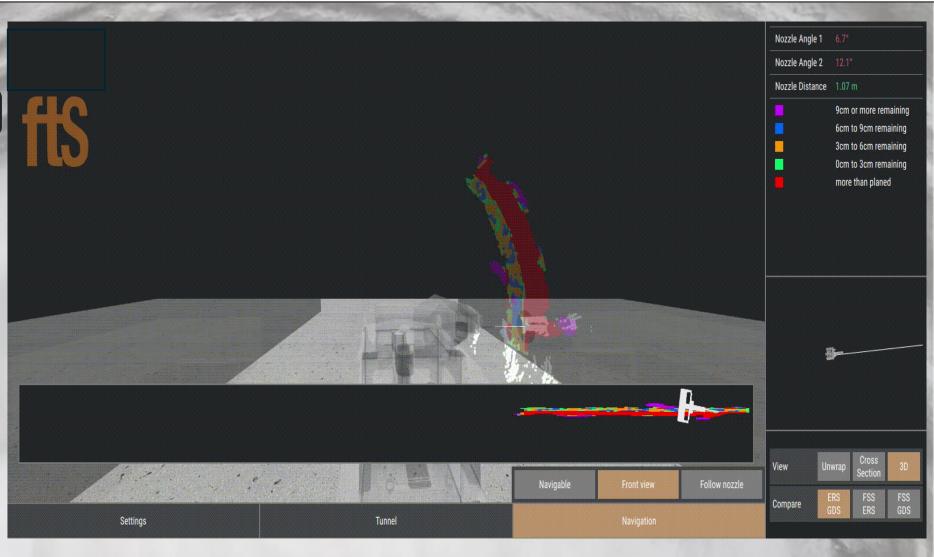




吹付けナビゲーション

その②:吹付けナビゲーション

- 吹付け中にタブレット PCにリアルタイムに吹 付け厚さを表示
- 凡例の色に合わせて吹 付け厚さを色付け
- 3D·2D表示





まとめ、展望、今後

- 吹付けナビゲーションとノズル誘導技術を使う事で滑らかな吹付けが可能となり一定の成果を得た。
- 既に現場導入している実機への展開、改良を行う。
- 自動化へのステップを検証作業と共に進める。
- 広く現場導入されるように普及を図る。

ご清聴ありがとうございました。 共同研究の各社様ご協力有難うございました。