

資料-1.

検証結果一覧【総括表】

下層・上層路盤/締固め後の密度 : 試行要領案を作成した技術

応募者	酒井重工業株式会社		株式会社大林組、前田建設工業株式会社、前田道路株式会社	
技術名	転圧管理システムCompaction Meister		ICT現場土工品質管理技術「次世代αシステム」	
材料	上層路盤:M-30、下層路盤:C-40		RC40 C40 M40	
厚さ	15cm		15cm	
含水比	±5%		±5%	
試験時の外的環境条件	－		－	
提案技術	転圧回数管理		3Dレーザースキャナ	RIロボット
作業性 ➤ 従来の試験方法による計測時間と同等または向上	◎		◎	◎
	計測時間【◎:向上・向上見込み ○:同等 ×:低下 －:適否の判定なし】			
計測精度 ➤ 従来技術で得られる結果との相関性が認められる	◎		◎	－
	相関性【◎:従来と同等以上の精度または強い相関性 ○:相関性有り ×:弱い相関性・相関性無し －:適否の判定なし】			
データ処理格納 ➤ 省力化が期待 ➤ トレーサビリティが確保 ➤ 事後活用を考慮したデータ格納方法が提案	◎		◎	
	省力化【◎:期待・期待見込み ○:従来と同等 ×:期待されない －:適否の判定なし】			
	◎		◎	
	トレーサビリティの確保【◎:確保・確保見込み ×:確保されない －:適否の判定なし】			
	◎		◎	
	事後活用を考慮したデータ格納方法【◎:提案有り －:適否の判定なし】			

1-1

下層路盤/締固め後のたわみ量 : 試行要領案を作成した技術

応募者	酒井重工業株式会社	奥村組土木興業株式会社	株式会社NIPPO
技術名	転圧管理システム Compaction Meister	レーザートラッカーを用いたプルーフ ローリング試験	プルフロ・i
材料	上層:M-30、下層:C-40	鉄板・仮置き土(土砂)	RC40
厚さ	15cm	22mm 44mm	－
含水比	－	－	－
試験時の外的環境条件	－	－	携帯電話通信圏内/ GNSS受信環境下
提案技術	加速度応答	レーザートラッカー	車載式3次元カメラ
作業性 ➢ 従来の試験方法による計測時間と 同等または向上	◎	◎	◎
	計測時間 【◎:向上・向上見込み ○:同等 ×:低下 －:適否の判定なし】		
計測精度 ➢ 従来技術で得られる結果との相関 性が認められる	－	鉄板:◎/盛土面:－	◎
	相関性 【◎:従来と同等以上の精度または強い相関性 ○:相関性有り ×:弱い相関性・相関性無し －:適否の判定なし】		
データ処理格納 ➢ 省力化が期待 ➢ トレーサビリティが確保 ➢ 事後活用を考慮したデータ格納方法が提案	◎	◎	◎
	省力化 【◎:期待・期待見込み ○:従来と同等 ×:期待されない －:適否の判定なし】		
	◎	◎	◎
	トレーサビリティの確保 【◎:確保・確保見込み ×:確保されない －:適否の判定なし】		
	◎	－	◎
	事後活用を考慮したデータ格納方法 【◎:提案有り －:適否の判定なし】		

下層・上層路盤/地盤反力係数 : 試行要領案を作成した技術

応募者	酒井重工業株式会社	株式会社大林組、前田建設工業株式会社 前田道路株式会社
技術名	転圧管理システムCompaction Meister	ICT現場土工品質管理技術「次世代αシステム」
材料	上層路盤:M-30、下層路盤:C-40	M40
厚さ	15cm	15cm
含水比	±5%	±5%
試験時の外的環境条件	－	－
提案技術	加速度応答	加速度応答
作業性 ➤ 従来の試験方法による計測時間と同等または向上	◎	◎
	計測時間 【◎:向上・向上見込み ○:同等 ×:低下 －:適否の判定なし】	
計測精度 ➤ 従来技術で得られる結果との相関性が認められる	◎	◎
	相関性 【◎:従来と同等以上の精度または強い相関性 ○:相関性有り ×:弱い相関性・相関性無し －:適否の判定なし】	
データ処理格納 ➤ 省力化が期待 ➤ トレーサビリティが確保 ➤ 事後活用を考慮したデータ格納方法が提案	◎	◎
	省力化 【◎:期待・期待見込み ○:従来と同等 ×:期待されない －:適否の判定なし】	
	◎	◎
	トレーサビリティの確保 【◎:確保・確保見込み ×:確保されない －:適否の判定なし】	
	◎	◎
	事後活用を考慮したデータ格納方法 【◎:提案有り －:適否の判定なし】	

アスファルト舗装/舗装後の密度

 : 試行要領案を作成した技術

応募者	酒井重工業株式会社	株式会社大林組・前田建設工業株式会社・前田道路株式会社		鹿島道路株式会社 応用地質株式会社
技術名	転圧管理システム Compaction Meister	ICT現場土工品質管理技術 「次世代αシステム」/EDEMCOMS		移動式電磁波密度測定装置による 面的密度管理
材料	密粒、粗粒	密粒度		密粒度
厚さ	5cm程度	5cm程度		5cm程度
試験時の外的環境条件	－	－		路面水分量
提案技術	転圧回数管理	RIロボット	電磁波レーダ	電磁波レーダ
作業性 ➤ 従来の試験方法による計測時間と同等または向上	◎	◎	◎	◎
	計測時間【◎:向上・向上見込み ○:同等 ×:低下 －:適否の判定なし】			
計測精度 ➤ 従来技術で得られる結果との相関性が認められる	◎	◎	－	◎
	相関性【◎:従来と同等以上の精度または強い相関性 ○:相関性有り ×:弱い相関性・相関性無し －:適否の判定なし】			
データ処理格納 ➤ 省力化が期待 ➤ トレーサビリティが確保 ➤ 事後活用を考慮したデータ格納方法が提案	◎	◎	◎	◎
	省力化【◎:期待・期待見込み ○:従来と同等 ×:期待されない －:適否の判定なし】			
	◎	◎	◎	◎
	トレーサビリティの確保【◎:確保・確保見込み ×:確保されない －:適否の判定なし】			
	◎	◎	－	◎
	事後活用を考慮したデータ格納方法【◎:提案有り －:適否の判定なし】			

アスファルト舗装/舗装時の温度 : 試行要領案を作成した技術

応募者	酒井重工業株式会社	株式会社大林組・前田建設工業株式会社・前田道路株式会社	鹿島道路株式会社	世紀東急工業株式会社
技術名	転圧管理システム Compaction Meister	EDEMCOMS	表面温度測定装置によるアスファルト混合物の面的温度管理	ローラ搭載型転圧温度モニタリングシステム
材料	密粒、粗粒	密粒	密粒	密粒 粗粒 ポーラス
厚さ	5cm程度	5cm程度	5cm程度	5cm程度
試験時の外的環境条件	－	－	－	－
提案技術	車載赤外線式放射温度計	赤外線センサ搭載型温度計	赤外線放射温度測定技術	赤外線放射温度計
作業性 ➤ 従来の試験方法による計測時間と同等または向上	◎	－	◎	◎
	計測時間 【◎:向上・向上見込み ○:同等 ×:低下 －:適否の判定なし】			
計測精度 ➤ 従来技術で得られる結果との相関性が認められる	◎	◎	◎	◎
	相関性 【◎:従来と同等以上の精度または強い相関性 ○:相関性有り ×:弱い相関性・相関性無し －:適否の判定なし】			
データ処理格納 ➤ 省力化が期待 ➤ トレーサビリティが確保 ➤ 事後活用を考慮したデータ格納方法が提案	◎	－	◎	◎
	省力化 【◎:期待・期待見込み ○:従来と同等 ×:期待されない －:適否の判定なし】			
	◎	－	◎	◎
	トレーサビリティの確保 【◎:確保・確保見込み ×:確保されない －:適否の判定なし】			
	◎	－	－	－
	事後活用を考慮したデータ格納方法 【◎:提案有り －:適否の判定なし】			