

iDig Connect 3D を用いたバックホウの精度確認について

iDig Connect 3D を用いたバックホウの精度確認方法は、国土交通省で定めている、

「3次元計測技術を用いた出来形管理要領（案）」第2編 参考資料 -15

施工履歴データの精度確認試験実施手順書の

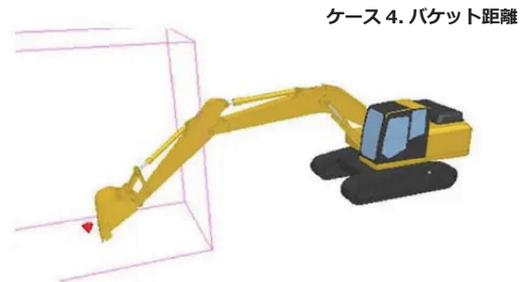
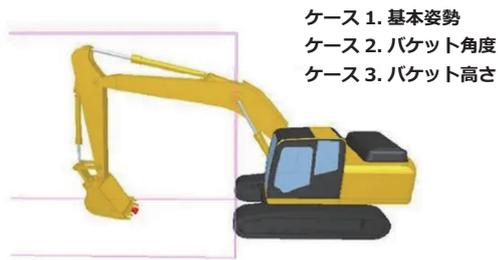
1) テスト作業による精度確認（着工前の精度確認）

② ICT 建設機械の作業装置位置を計測する方法

に準拠しています。

【ICT バックホウの実施手順】

確認を行う建機の姿勢等のケースや計測回数は「ICT 建設機械精度確認要項（案）」に準拠し、ケース1～7の7姿勢において施工履歴データを記録する箇所にプリズムを設置し、TS 等光波方式により三次元座標を計測して精度を確認する。TS 等光波方式による計測点は、施工履歴を記録する点（刃先やバケット背面の施工履歴データを記録する箇所）を一姿勢につき1点計測する。バケット背面の土と接する箇所の座標を施工履歴データとして記録することができるシステムを用いる場合は、刃先の精度確認試験を実施する7姿勢のうち1姿勢で、バケット背面の土と接する箇所における施工履歴の精度確認を追加で実施する。全てのケースで平・標高の標高の較差 $\pm 50\text{mm}$ 以内であること。



	バケット標高位置	バケット角度	バケット距離	バックホウ姿勢	上部旋回体向き	備考
ケース 1	0m	0度	近距離	水平	正面	比較基本姿勢
ケース 2	0m	60度	近距離	水平	正面	バケット角度
ケース 3	1.5m	0度	近距離	水平	正面	バケット高さ
ケース 4	0m	0度	遠距離	水平	正面	バケット距離
ケース 5	0m	0度	近距離	7.5度	正面	バックホウ姿勢
ケース 6	0m	0度	近距離	水平	90度	旋回体向き
ケース 7	0m	0度	遠距離	水平	90度	