明する。

UVDロボットは、搭載された

自己位置の推定と地図を作成する で取得した周辺環境の情報から、 SLAM(レーザーセンサーなど 林道路から提案を受けUVDロボ

防止策を模索していたところ、大

ットの導入に至った」と経緯を説

町)から受託した事務所内の殺菌業務に、デンマーク製の完全自律走行型UVDロボットを導入 林道路は、大林組・東亜建設工業・鉄建建設JVの大熊5工区貯蔵JV工事事務所(福島県浪江 れた同ロボットを取材した。 している。海外の病院などでは既に多数の導入実績があるが、国内の建設業界では初めて導入さ 新型コロナウイルス感染症の流行の中、 建設業界でも感染防止対策は必要不可欠な課題だ。大

大林道路が完全自律走行型UV D ロボ ツ 1 -導入



殺菌作業中のUVDロボット

2016年に共同開発し、17年か 販売している。アプリによるプロ は、デンマークのオーデンセ大学 グラミングで移動しながら殺菌効 ら U V D 病院とUVD 完全自律走行型UVDロボット Robots社が製造 Robots社が

る。 的で安全に実施することができ 果の強い深紫外線UV などで協力関係にあったカンタム し、所定の空間の殺菌作業を効率 大林道路は、以前から技術開発 -Cを照射

ている。 V工事事務所の殺菌業務に当たっ 月から週1回、 を通じて同ロボットを導入し、 ・ウシカタ(横浜市、久保至社長) 大熊5工区貯蔵J 5

た放射性物質を含む土壌や廃棄物 る原発事故後の除染作業で発生し 同事務所は、 東日本大震災によ

> 施工する「平成30年度中間貯蔵 に建設する土壌貯蔵施設への搬入 事」の事務所だ。 ・埋め立て、またその施設を設計 の仮置き場からの搬出と大熊町内 (大熊5工区) 土壌貯蔵施設等工

> > を点灯して殺菌効果を発揮するま

作業員が待避してからUVライト

ノの機材の場合は、照射のたびに

自動走行機能のない手動タイ

に直接浴びると害がある。そのた

殺菌作業に使うUV

Cは人体

ってから次の個所へ移動させると で待ち、その個所での照射が終わ

いう作業を繰り返すことになる。

事しており、また同事務所に限定 しても50人前後が日々出入りして 同工事には毎日約800人が従

志大熊6工区貯蔵J>工事事務所所長、辻幸工事部長、上田総合事務所所長、辻幸左から馬場智靖大林道路理事東北支店



実施する。

とおりに自動走行し、殺菌作業を 障害物を感知しながら設定された 技術)で施設の間取りを把握し、

間貯蔵 人熊5十 区事務所で運用 ラムしたとおりに自動で移動と殺 一方で、UVDロボットはプログ

いる。 殺菌を提案され、採用に至った。 林道路からUVDロボットによる のための手段を模索する中で、大 の励行など感染防止対策を実施し の着用や手洗い・アルコール殺菌 ていたが、さらなる衛生環境向上 (大熊3工区)土壌貯蔵施設等工 同工事と「平成29年度中間貯蔵 ここでは、従来からマスク

00

入力し安全を確認開始時には複数のチェック項目を

ることがあれば工事の停滞につな もしわれわれがウイルスに感染す 舘村長泥地区環境再生事業盛土等 事」「令和2・3・4・5年度飯 けてしまう。そこで、 がり、また地域医療にも負担をか は、「復興作業はまだ半ばにある。 総合工事事務所の上田明生所長 工事」を統轄する大林組福島復興 一層の感染



タブレット端末に通知される作業が終わると扉に取り付けた

菌を繰り返すため、手動の装置と 比較して時間や手間を圧倒的に削 減できることが特徴となって

チェックリストに記入する必要が 策は複数設けられており、 機能も備えている。 あるほか、殺菌中の部屋の入り口 振動を感知すれば作業を中止する に操作用のタブレットを設置し、 には操作用のタブレット端末から 安全に作業を実施するための対

るが、初めから同ロボットの運用 置しておくことも可能だ。 おけば、作業開始から完了まで放 を想定して十分な通路を確保して 務所で通路が狭い部分があるため 部は手動で移動させる必要があ 今回の導入現場では、既存の事

を目指し 事」の他の拠点でも運用すること (大熊5工区) 土壌貯蔵施設等工 輸送手段などを検討 「平成30年度中間貯蔵

