

CONTENTS

March 2026
Vol.5 No.1 5권 1호

- 01** IMU 센서 기반 ZMP 분석을 통한 굴착기 동적 안정성 분석
Dynamic Stability Evaluation of Excavators Using IMU Measurements and ZMP Analysis
이재경 Lee, Jae-Kyung · 오태균 Oh, Tae-Gyun · 김채현 Kim, Chae-Hyun · 최민지 Choi, Minji
- 08** CCTV 영상 키포인트 감지 기반의 건설 현장 작업자 보행 위험 추론을 위한 이상치 탐지 모델 비교 연구
Comparative Study on Anomaly Detection Models to Infer Workers' Walking Hazards using Video Keypoint Detection
김태윤 Kim, Taeyoon · 황성주 Hwang, Sungjoo · 김시연 Kim, Siyeon
- 17** 발행규정
- 18** 논문투고규정
- 23** 논문심사규정
- 26** 연구윤리규정
- 30** 저자점검표
- 31** 저작권 이양 동의서

Journal of
Construction
Automation and
Robotics



논문편집위원장 황성주(이화여자대학교 교수) | 학회지편집위원장 안승준(홍익대학교 교수) | 논문집/학회지 총괄 담당 지석호(서울대학교 교수) | 학술대회조직위원회 김정인(국민대학교 교수) | 학술대회/기술세미나 총괄담당 정우용(한국전력 원자력 대학원대학교 교수) | 사무국 박수현(한양대학교 박사)

2026 March Vol.5 No.1 (5권 1호) | 발행처 (사)한국건설자동화·로봇틱스학회 | 발행인 서종원 | 발행일 2026년 3월 31일 | 주소 (04763) 서울특별시 성동구 왕십리로 222 한양대학교 재정토목관 507호 | 전화 02-2220-4497 | E-mail ksarc2021@ksarc.or.kr | 디자인 · 인쇄 (주)에이퍼브 02-2274-3666

© 이 책의 내용을 저작권자의 허가 없이 무단 전재하거나 복제를 금합니다.

건설자동화·로봇틱스 논문집(영문명: Journal of Construction Automation and Robotics)은 건설 자동화 및 로봇 공학 분야에 대한 학술적인 연구와 기술교류를 목적으로 만들어졌습니다. 본 논문집은 토목 및 건축 공학, 기계 및 장비 자동화, 건설에 대한 로봇 공학 응용, 정보 기술 등을 포함한 스마트 건설 분야의 건설자동화 및 로봇틱스 융복합 연구를 활성화하고, 최신 이론 및 기술을 활용하여 건설 산업의 생산성 및 안전성 향상을 도모합니다. 본 논문집(pISSN: 2800-0552, eISSN: 2951-116x)은 2022년 4월 창간호가 발간되었으며, 매년 3월, 6월, 9월, 12월 분기별로 연간 4회 발행됩니다. 본 논문집에 게재된 논문의 판권은 본 학회가 보유하고 있습니다.