# CONTENTS

June **2026**
Vol.5 No.2 **5권 2호**

**01** 재건축 사업의 용적률 극대화를 위한 자동 단지배치계획 기법
Automated Site Planning for Maximizing Floor Area Ratio in Reconstruction
김태경 Kim, Taegyeong · 김진영 Kim, Jinyoung

**09** 전기촉각 피드백을 통합한 VR 기반 굴삭기 조작 교육 시스템 개발
Development of a VR-Based Excavator Operation Training System Integrated with Electrotactile Feedback
김경준 Kim, Kyeong Jun · 채연 Chae, Yeon · 함영집 Ham, Youngjib

**19** 발행규정

**20** 논문투고규정

**25** 논문심사규정

**28** 연구윤리규정

**32** 저자점검표

**33** 저작권 이양 동의서

Journal of
Construction
Automation and
Robotics

KSARC 사단법인 한국건설자동화·로보틱스학회

**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 June Vol.5 No.2 (5권 2호)** | **발행처** (사)한국건설자동화·로보틱스학회 | **발행인** 김영석 | **발행일** 2026년 6월 30일 | **주소** (04763) 서울특별시 성동구 왕십리로 222 한양대학교 재성토목관 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·로보틱스 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 로보틱스 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.