CONTENTS

September **2026**
Vol.5 No.3 **5권 3호**

01 건설현장 모니터링을 위한 사족보행 로봇의 화각 기반 촬영 위치 및 경로 최적화 방법론
FOV-based Optimal Positioning and Path Planning of Quadruped Robot for Construction Site Monitoring
장화성 Jang, Hwa Sung · 민시온 Min, Si On · 이용찬 Lee, Yong Chan · 심재훈 Sim, Jae Hun · 이진강 Lee, Jin Gang

08 건설현장 객체 탐지를 위한 시간적 일관성 기반 능동학습 데이터 선정
Temporal Consistency-Based Data Selection for Active Learning in Construction Site Object Detection
이시흔 Lee, Si Heon · 이중원 Lee, Jung Won · 정지원 Jeong, Ji Won · 안승준 Ahn, Seung Jun

17 발행규정

18 논문투고규정

23 논문심사규정

26 연구윤리규정

30 저자점검표

31 저작권 이양 동의서

Journal of Construction Automation and Robotics

KSARC 사법인 한국건설자동화·로보틱스 학회

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 September Vol.5 No.3 (5권 3호) | 발행처 (사)한국건설자동화·로보틱스학회 | **발행인** 김영석 | **발행일** 2026년 9월 30일 | **주소** (04763) 서울특별시 성동구 왕십리로 222 한양대학교 재성토목관 507호 | **전화** 02-2220-4481 | **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.