# 麗川量技術の挑戦

## 曲線位置計測技術「電磁法」と「prism」 ---エースモールDL工法---



### **1** はじめに

小口径管推進工法は急速な進歩を遂 げてきており、近年では特に長距離、 複合曲線、大土被りや地上からの測量 が困難な特殊環境条件など多様なニー ズへの適用が求められている。

エースモールDL工法(以下、本工法)は、長距離・曲線推進を目的にNTTで独自に開発が進められ、曲線施工において最も重要である先導体の位置計測技術として「電磁法・液圧差法方式」が完成し、1988年12月には小口径管で初めて曲線推進施工を実現した。

これまでにもレーザ光を利用する 管内計測技術の「prism(プリズム)」 を導入など様々な技術開発と改良改 善に取組み、平成23年度末で総延長 1,000km超の施工実績を誇り、曲線 推進工法のパイオニアとして現在に 至っている。

本稿では、平面計測技術「電磁法」 と推進管内計測技術「prism(プリズム)」の概要について報告する。

### 2 エースモール DL 工法の概要

本工法は、「高耐荷力方式泥土圧方

式圧送排土方式」に分類される小口径 管推進工法である。

#### 2.1 システム概要

本工法は、泥土圧方式(圧送排土方式)の掘削・排土機構の採用により、崩壊性地盤や礫・玉石地盤、中硬岩までの広範囲な土質に適用できる工法である。

本システムは、先導体、元押装置、 地上ユニット、運転操作盤、添加材注 入装置等により構成される。

図-1にシステム構成を示す。

先導体は、カッタ駆動機能、掘削・排土・方向修正機能、位置計測機能(レーザ受光装置、誘電磁界発生装置、液圧計測装置等を含む)を装備している。

#### 2.2 適用領域

#### (1) 適用管径

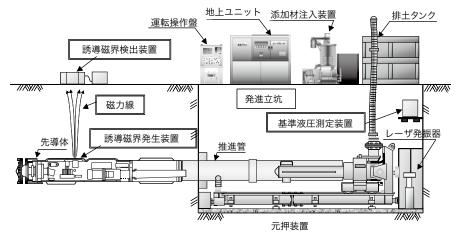
適用管径は鉄筋コンクリート管で呼び径  $250 \sim 700$  であり、鋼管では呼び径  $350 \sim 850$  である。

#### (2) 適用土質

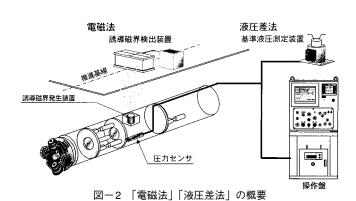
シルト・粘土の普通土から崩壊性の ある礫玉石地盤および岩盤まで広範囲 な土質に適用可能である。

#### (3) 適用推進延長

適用推進延長は、土質条件により決定されるが、最大推進長は250m程度である。



図一1 エースモールDL工法システム構成



(4) 適用曲線半径

適用曲線半径は、機種および土質条 件により適用範囲を設定しており、最 小R=30mでS字曲線、複合曲線推進 も可能である。

なお、プリズムの適用は機器設置 数および設置間隔を考慮し、最小R= 50mまでとしているが、さらなる適 用拡大に取組んでいる。

#### (5) 適用土被り

電磁法の適用土被りは最大8m程度 であり、プリズムは基本的に制限はな いが、推進長を含めた総計測距離によ る電圧減衰に伴う機器動作への影響を 考慮する必要がある。

#### 位置計測技術

#### 3.1 システム概要

本工法の位置計測システムとして、 直線推進には「レーザ・ターゲット 法」、曲線推進には、水平位置計測に 「電磁法」、垂直位置計測に「液圧差 法」を採用している。また、高深度等 においては、管内計測を可能とした 「prism」を採用している。

図-2に「電磁法」「液圧差法」に よる曲線位置計測技術のシステム概要 を示す。

#### 3.2 電磁法の原理

電磁法は、埋設物探査等で使用され ている既存の技術であり、発進コイル の設置形態により最大法と最小法の2

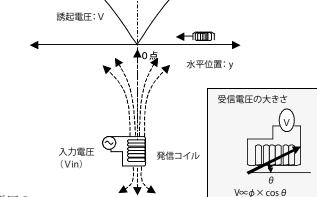


図-3 電磁法(最小法)の原理

種類がある。

本工法では、誘起電圧の 分布特性が発進コイル上方 で最小となり、直上の「0

点」を堺に左右対称に分布するため、 発進コイルの位置を特定しやすく計測 誤差が少ない「最小法」を採用している。

また、独自に開発した発進・受信装 置を使用し、先導体構造についても電 磁波の遮蔽を極力少なくするため、計 測部に「非磁性体」を採用する等によ り、計測精度向上を図っている。

図-3に電磁法(最小法)の原理を 示す。

#### 3.3 電磁法の特長

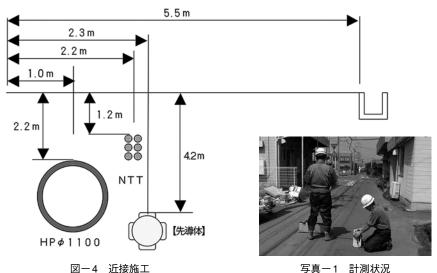
電磁法は、計画路線上において発・ 受信機の簡易な操作により計測ができ るため、短時間で高精度の計測が可能 である。

しかし、電磁波の特性から電力線、 軌道、埋設管や地下構造物等の影響に より、計測が困難な場合がある。

誘起電圧分布

その対策として、誘起電圧への影響 が懸念される電力線や軌道部等では、 環境ノイズの事前調査を実施し、計測 の可否を確認している。また、金属管 や鉄筋コンクリート構造物の近接施工 では、磁界に歪みが生じ誘起電圧が左 右非対称となるため、計測結果を分布 グラフ化し「0点」を求める。これは、 最小法ならではの方法である。

写真-1および図-4、5に実施例 を示す。



写真一1 計測状況