

Development of a milling-mole construction method (ミリングモール工法の開発) 2012年

富田 昌晴
TOMITA Masaharu

ヤスダエンジニアリング(株)



これまでの障害物に対応した推進工法は、全て人が切羽に出て障害物を除去するもので、大変危険な作業を伴うものでした。ミリングモール工法は「柔能く剛を制す」のごとく、地中障害物を超低速で切削することで、100%機械的に障害物を安全に除去できる推進工法の確立が評価され、受賞の決め手となったと聞きました。地中金属障害物の存在によって路線の変更を余儀なくされた、あるいは途中で掘削不能となり工事を中断するといった事態も回避することが出来ます。

No-DigAwardの受賞による信頼は、2012年の発足から2017年現在までの5年間で27件の実績と、数多くの引合い案件をもたらしてくれました。この実績全ての現場で大きなトラブルもなく、工期遵守で完了し、高評価を得られたことは、弊社にとって多大なる功績です。最近では障害物だけではなく、既設人孔を直接切削しながらの到達や、シールド工事を行ったセグメント側部を直接切削し到達させる、高深度、高水圧下での安全な到達技術として採用されることが増えてまいりました。また、シールドマシンへミリングモールの機能を取り付けたいといった案件も数件あり、今年、ミリングシールド最初の現場が始まる予定です。

近年では特殊な問い合わせも多く、障害物に遭遇したため地中に残されたままの掘進機を切削して取り付けできないだろうか？とか、現在推進中の工事で障害物に遭遇して止まってしまった場合、すぐに手配できないだろうか？などの要望の救世主的存在となっているような気がして、個人的には誇らしく思います。



写真-1



写真-2