

工事畫報
第三卷
第五號

手延式架桁法の大進歩

昭和二年
五月一日
發行

荒川鐵道橋の十七連々續架桁法

手延式連續架桁法

昨年の九月號工事畫報で、從來の井筒沈下工法に對し革命的な考案が發見された事を紹介した。それは鐵道省の東北本線荒川鐵道橋の改良工事に於ける實例であつた。處が其同一工事に於て又一の新しい工事實例を観察するの機會に接した。

それは鐵道省第一改良事務所長大河戸博士の考案になるガーダー連續架設工法である。

從來のガーダー架設の工法には、其の桁の種類ご場所ごの異なるに應じ、種々様々なる工法が實行されてをつた。曰く帆柱式、曰く手延式、曰く何々式、曰く何々式等々、而して此等の工法は何れも皆熟練なる技工に達してをるので、此以上に進歩する餘地も見えなかつた、隨つてガーダー架設工事は一般的に輕視されてをるの狀態であつた。

此際に荒川鐵道橋改良工事に於て、從來の架桁法に一大進歩を與へた事は最も意義ある事である。

新工法の優れたる點

荒川鐵道橋の改良工事に實行されてゐる架桁方法は 65 吋のプレートガーダー十七連を連結して同時に引出し架設するものである。此の工法の利益なる點は安全なる事、經濟なる事、迅速なる事である。

安全なる理由は、從來の手延式又は足場架桁法の如く高い危険なる足場を要しない事。

經濟なる理由は、從來の手延式の如く一連毎に手延構を取り付け、取外す必要なく、サンドルの足場を必要としない事。

迅速なる理由は、從來の一連宛の架設を繰り返す必要なく、同時に十七連を架設する事。

以上は極く大體の有利なる點であるが實際上には尙ほ幾多の優れた點がある事と思はれる。

工事の準序

工法の準序としては先づ橋臺・橋脚上にコロ(桁を轉ばす爲の一種のローラー)受の臺として簡単な裝置をしなければならぬ、此の裝置は 7 頁の圖に示す通り古軌條の短いものと枕木の短いものとで出來てをる。

次に陸上では架設すべきプレートガーダーの下縁に古軌條の頭部を下に向けた沓を取付ける。此古軌條がコロの上を滑る事になるのである。而して此古軌條の取付裝置も 7 頁の圖に示す通り枕木の短いものを先づ桁に取付けてから、それに軌條を取付ける、而して總てボールトとスパイキが取付の役目をする。

次に古軌條の沓を取付けたプレートガーダーの先端に手延式構材を取付ける、此の取付方は從來の手延式と其底部の位置を少しく異にしてをる、從來の方法は一連宛に手延式構材を取付けて高いサンドル足場の上を引出したが、此の新式では高いサンドル足場を要しない、桁の下端が僅かな裝置で、橋臺橋脚の上を直接に滑るのであるから、手延構材の底面と桁下縁の軌條沓の底面とが同一面を保つ様にしなければならぬ。此取付底面の狀態も 7 頁の圖に示す通りである。

手延構材を取付けた桁が先づ豫定の位置に据へられて滑出しの準備が出来上る、二番目のプレートガーダー(古軌條の沓を取付けたもの)を連結する、此の連結の方法は 7 頁の圖に示す通り、兩桁に假りに取付けた小鐵板を徑六分のピンで纏いだものである。而して一番目の桁と二番目の桁の間隔は各桁を橋

1. 手延式連續架桁牽引方法示圖



十七連ものガーダーを連續して牽引するにはワイヤーロープの掛け方ブロックの付方、カグラサンの場所等にも充々前半部と後半部とを率く様になつてをる。

脚上に据付た後の規定の間隔と同一に保たせてをくものである。此兩桁の連結装置は頗る簡単なものであるが、最も重大な役目をするもので、後に續く十何個の桁を此のピン一本で引く場合も考へねばならぬ。然し荒川では十七連の桁を連結して其先頭と中央の桁との二ヶ所に牽引ロープを掛けたから、或場合には中央の桁から前方の桁を押出す様な状態もあつたかも知れない。何れにしても其種々なる力の關係を研究して此連結装置は決定されたのである。連結装置の位置は初め桁の高さの中央であつたものを、改良して桁高の下方に裝置する事になつた。而して桁高の上下には枕木の短いバッキングを咬ましてある。之は十七連もの桁がゾロゾロと滑出す時に、位置の變化と力の關係から相當に動搖を來して連結のピンに無理を生ぜしめない爲めの重要なバッキンである。

先頭桁と二番目の桁が一定の橋脚上の位置に向つて進み出てから、三番目の桁を橋臺上なり、又は陸上の適當の位置で連結する。四番目以下も同様に、軌條沓を取付けてから順々に連結して行くのである。

牽引の方法

牽引の初めは手延構材の取付てある先頭桁を一連丈け引き出すので容易な事であるが二番目、三番目の桁を順次連結して来るごとに荷重も大となり牽引力も段々と増して来る。

牽引には日本在來のカグラサンと稱するロ

尚ほ手延式連續架桁法の實際に就ては鐵道省第一改良事務所の川口技師に紹介せられ度い、現場は赤羽驛の近くで春の郊外として最もふさわしい處であるから散歩旁々視察せら

ープ捲取機を使用する。十七連の桁を引出すに四臺のカグラサンを使用する。最初の先頭桁を引出すには一臺で充分間に合ふが段々と桁の連結が増して来るごとにカグラサンも増さねばならぬ。カグラサン一臺には四人乃至八人の人夫を要する。

ワイヤーロープは直徑六分のもので、二段又は三段にも滑車を利用して往復動してをるから可成り長尺ものが必要である。

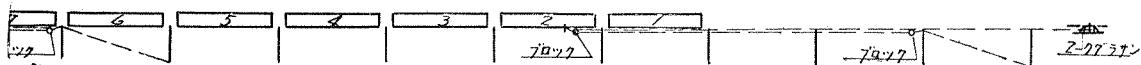
ワイヤーロープ牽引の控は橋脚軸體の根に取付けてある。

桁が滑出し初めるごと、各橋脚と橋臺上のコロの入換は餘程注意しなければならぬ。コロの入換には各橋脚上に一人宛の人夫が付切りで桁の滑出に従ひ外づれたコロを取つては後から後へと咬まして行く、此のコロを咬ます仕事は最も平凡單調なものであるから、人夫は應々注意を失してコロの角度を誤る事がある。而して所謂コロが脱線する。然し脱線しても僅か二吋程下る丈の事で何等の危害はない、此の脱線しても危険がないごと云ふことが新式的一大特長であるが其復舊にジャッキを使用する丈けの時間と手數が無駄である。

牽引されて桁が滑出す速度は一分間に約一尺である。十七連も連續したガーダーが長蛇の如く滑出す状況は非常に壯觀の如くに想像されるが、實際は唯一種の靜觀である滑動してをる事すら餘程注意して視ないご氣が付かない程に靜かである。

れたなら架桁以外の他の工法にも見るべきものがある。近くには内務省の岩淵水門もあり荒川改修工事もある。

(1) Method of Pulling out 17 Steel Girders at the Same Time.



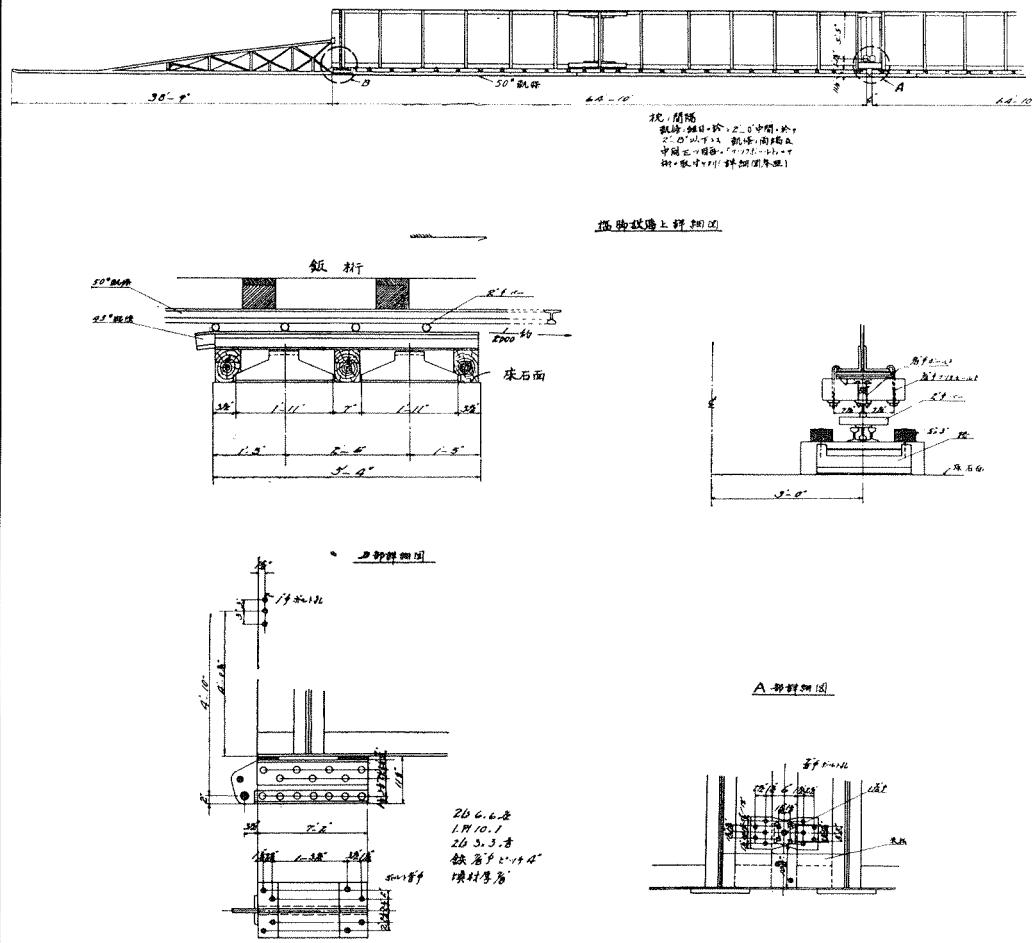
分なる注意を拂はねばならぬ。ワイヤーロープは徑 $\frac{1}{2}$ 吋のものを使用された。而して二ヶ所にワイヤーを掛け、各

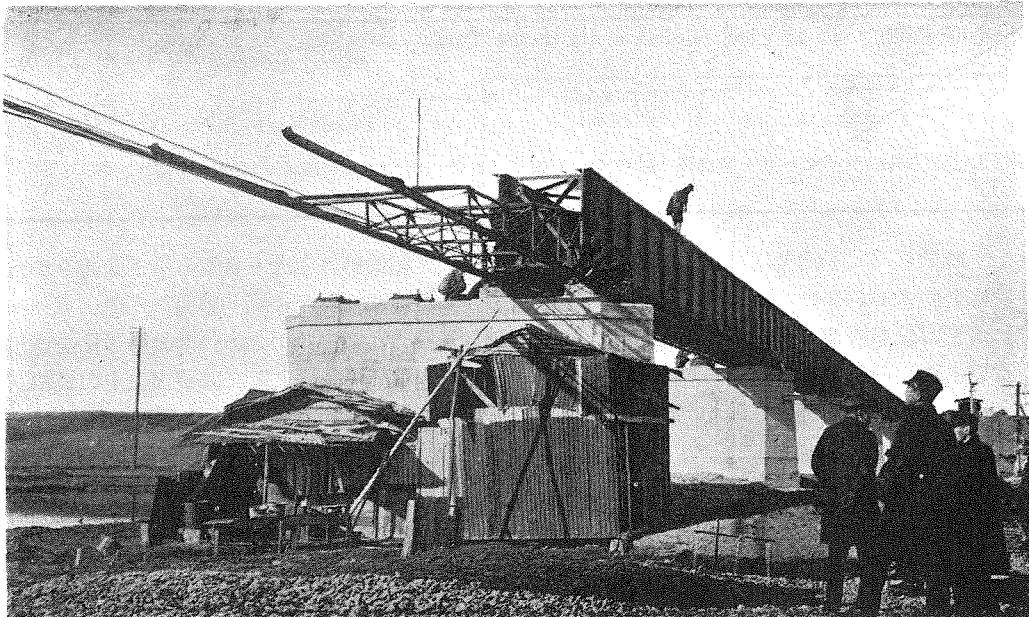
一時間に一尺の速度は必ずしも適當な速度でないかも知れない、條件さへ良好なら二尺にも三尺位にも速くする事が出来るかも知れない。荒川の工事では最初の試みであるから大事の上にも大事を取られた、然し此の手延

式連續架橋は充分有效なる事が立證されたのであるから、今後同一徑間の多數のガーダー架設には必ず此の大河戸博士の方法を採用される事と思ふ。其際には荒川以上の成績を見る事であらう。(終)

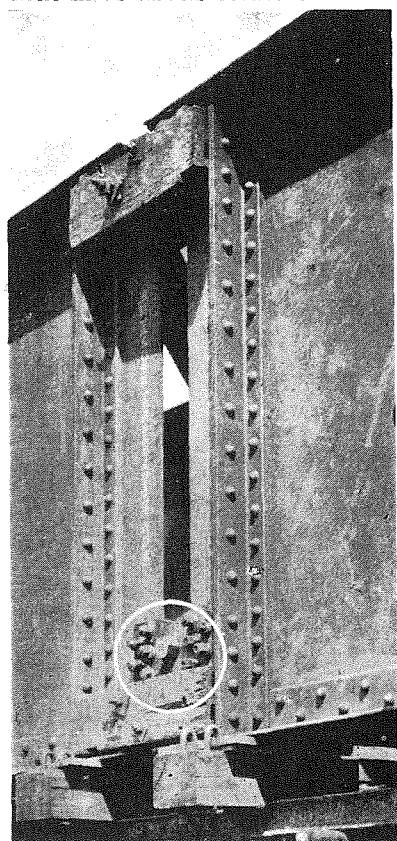
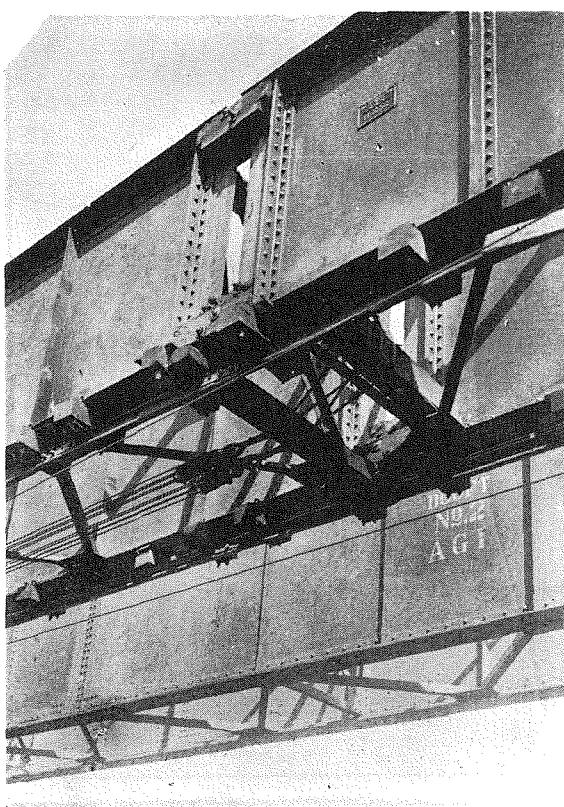
2. 連續架橋法の特種設備の詳細圖 (2) Sketch of Special Equipments and Arrangement for Pulling 17 Girders over the Piers

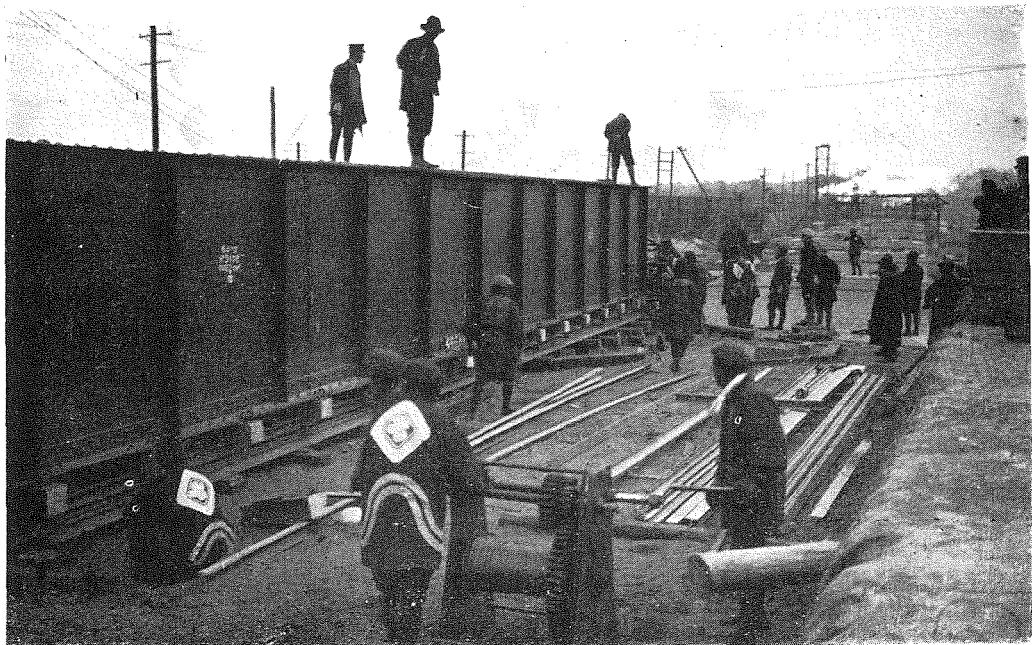
下図は手延構の取付状態と二番目のガーダーを接続したる状態を示す、下の四ヶの圖は各部の詳細を示すもので、此の施工法が如何に簡単なものであるかを見よ。



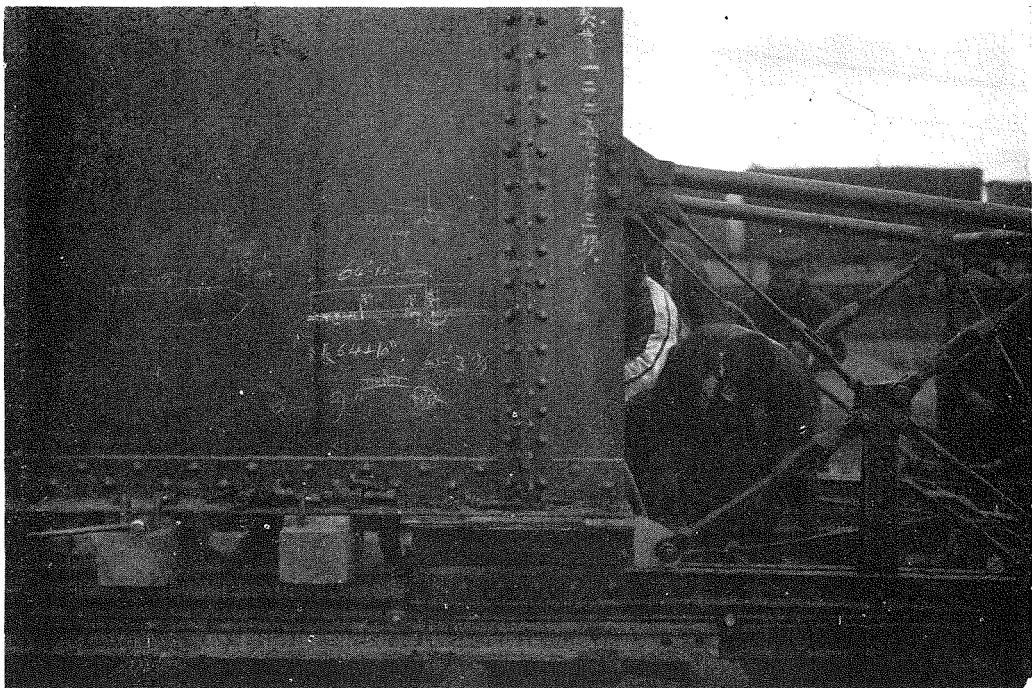


- (3) 手延部が橋脚上を全部スベリ出て各桁が平均に
橋脚上に掛けた時の状況
- (4) 十七連の桁を引出しつゝある時其の中央部のワ
イヤーロープとブロック取付状態を示す
- (5) 圏内はガーダーとガーダーとの連接部分を示す
- (3) Moving the Girders Very Plowly.
- (4) Vire Ropes and Brocks for Pulling.
- (5) White Circle shows Girders Connections.

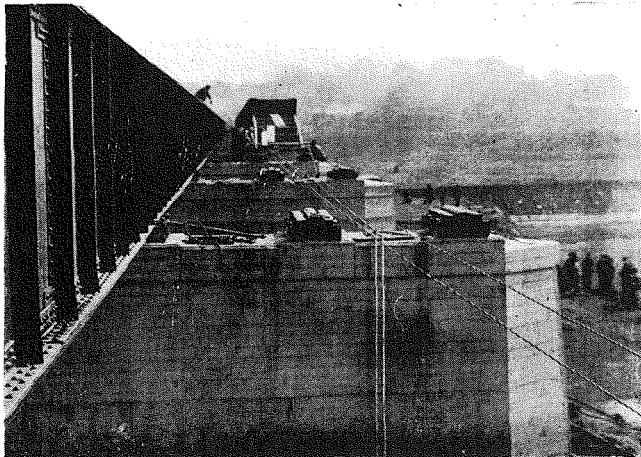




(6) ガーダーの下にコロ受けの軌條を取付けてある
状況である。 (6) The Girders Moving on the Rollers.



(7) 一番先のガーダーに手延式構材を取付けてを
る處。 (7) End of the First Girder where Pulling
Equipments were Fastened.

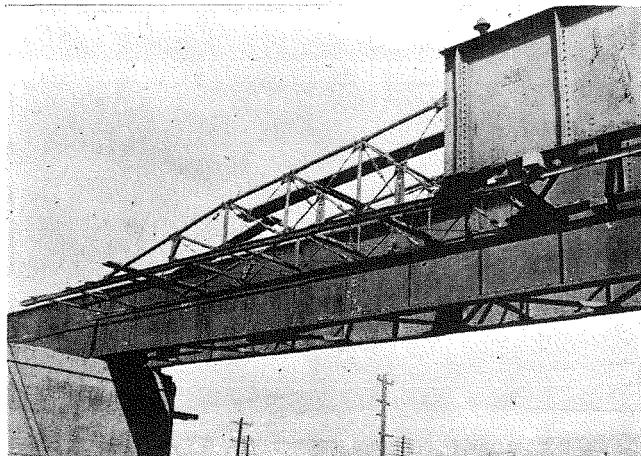
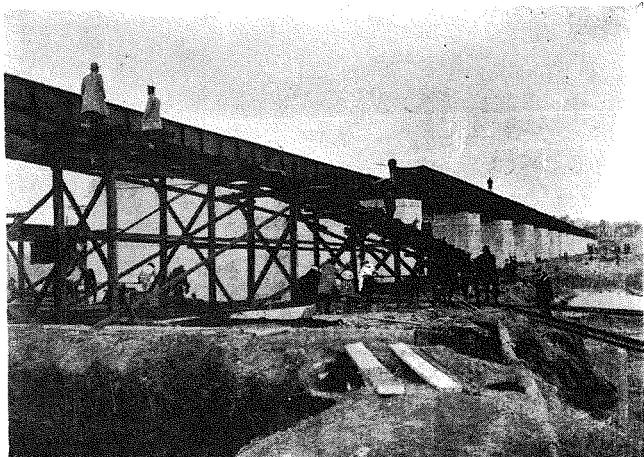


(8) 65呎ガーダー17連を引出しつゝある状況で、写真の中央に小さく手延の先端が見えてゐる。其先端から四本のワイヤーロープが出て、二本は橋脚に締付けてあり、他の二本はカグラサンに捲取られる。

(8) Ready to Move 17 Girders.

(9) 十七連のガーダーを引出しつゝある状況で、写真に見える栈橋の下に両側でカグラサンを捲いてゐる處。此栈橋はガーダー架設用のものでなく、200呎トラス架設用のものである。

(9) View of Girder Placing.

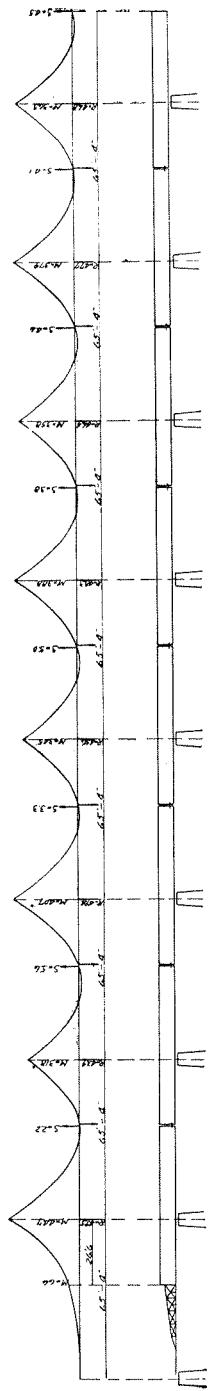


(10) 十七連のガーダーが次第に引出されて、手延の先端が次のピアに漸く達せんとする處である。手延の向ふに見えるガーダーは既に架設を終つた上り線である。

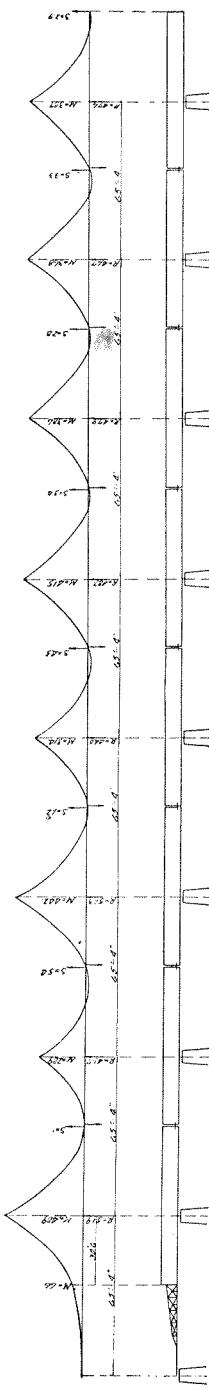
(10) Another View.

連続架工法のモーメントダイヤグラム

(11) 第一番目の桁の重心が支点に一致せる時の状態

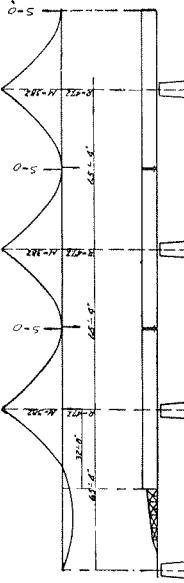


(12) 手延部分の先端が支點に到達する瞬間の状態



(13) 柄の中心が支點と一致せる時の状態
(13) That when Center of Gravity of Girder

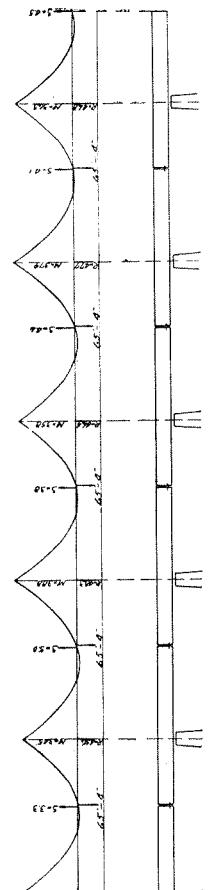
Point of the Support.



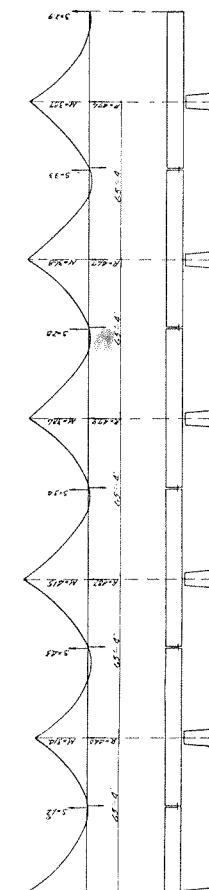
注意　単位は何れも千呎封度で示す。
 張曲率(M) 1000'等
 剪力(S)及反力(R) 1000'等

Moment Diagram of Continuous Girder Placing.

(11) Moment Diagram where Center of Gravity of the First Girder is Just on the Center of Support.



(12) At the Moment where the End Just Reaches the Support.



モーメントダイヤグラムに就て
十七連のプレートガーダーを連結して架設する時、桁の進行につれて
種々な場合に如何なる力が生ずるか、其の力の状態を示す圖である。
現場に於ける工事の方法は頗る簡単なものであるが、此の工法を採用
する迄には、斯の如き合理的な根據がある事を知らねばならぬ。而
して此等の力の關係から工事設備の材料や、取扱方法が決定されてゐる。

此のダイヤグラムで見ると引出されれる桁の數が多い程彎曲率其他の應力は小になつて来る。即ち引出す程安全になつて来る。夫做七連々續よりも十連・十連々續よりも十七連々續の方が安全と云ふ事になる。然しひと上も連續して引出すと云ふ事は工事設備其他の實際問題に於て二十連以上も知れない、荒川では十七連々續を實行された。