

国鉄・札幌工事局 高橋紀彦・堀 勲・近間靖志

はじめに

北見駅周辺は、国鉄石北本線で駅前市街地と駅裏鉄南地区に二分され、東西1.5 kmもの間横断交通路がなく非常に不便をきたしており、この南北の連絡通行の不便を解消するため北見市の進めている「鉄南土地区画整理事業」の一環として北見駅構内に横断地下道を、新工法のE S A（無限自走前進）工法を用いて設計・施工した。

I 設計概要

1. 地下道の構造

構造形式	鉄筋コンクリートラー
メンボックス	
基 墓	直接基礎
設計荷重	線路交差部 KS-16
取付部	TL-20
幅 員	5.5m (有効幅5.0m)
高 さ	3.2m (有効高2.5m)
延 長	100m (線路交差部53m)

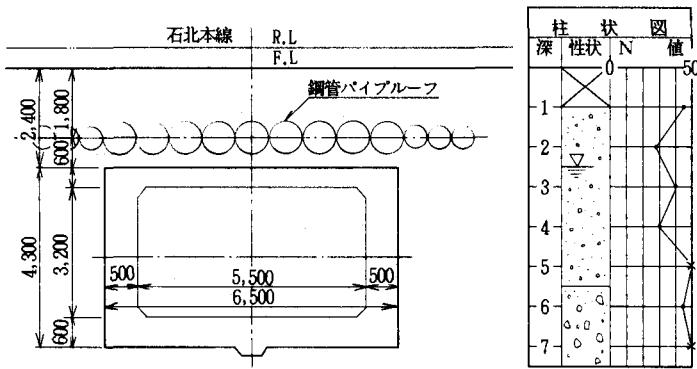


図-1 隧体断面および地質状況

2. 地質概要

北見駅周辺の地質は、古第三紀漸新世の栄森層を基盤として、上部に第四紀洪積世の軽石流堆積物及び沖積層が分布しており、地下道の施工部分の地層は、地表面下1.0 mは路盤盛土の中砂・中砂レキが主であり、それ以下は沖積層の河床堆積物ないし段丘堆積物の砂レキである。レキの径は、平均3 cmの円レキ・亜円レキが70%以上混入し、最大レキ20 cm N値40程度のよく締まった透水性の高い地層である。また、地下水位は地表から-2.5 mと比較的高い。

3. 線路交差部の施工法の選定

本工事の施工法の選定にあたり、北見駅構内と言う特殊条件の中で1日平均140本（石北本線・池北線・その他入換含む）の列車を完全に運行させながら工事を進めるため、地下トンネル工法のうちURT工法・バイブルーフ工法・フロンテジャッキング工法・機械化メッセル工法・E S A工法について、工事の安全性・施工性・経済性・工期等から総合的に比較検討した結果、最新工法のE S A工法を採用することにした。

4. E S A工法（無限自走前進工法）の原理

E S A工法は、Endless Self Advancing工法の略称で、その自走前進の原理は「尺取虫」が移動するとき 尾を固定して頭を前進させ 頭を固定して尾を引き寄せて前進するのとよく似ている。E S A工法の最小単位は、3個の完成トンネル函体（以下 函体と記す。）であり その3函体間に推進ジャッキをセットし さらに3個の函体をまとめて連結するP C鋼材の前端に定着具 後端に

E S A ジャッキをセットして自走前進機構を構成する。

各函体の前進は、残り 2 個の函体を反力にして行う。すなわち第 1 函体は、後続する 2 個の函体を反力に用い第 1 ・ 2 函体間の推進ジャッキによりジャッキストロークだけ第 1 函体が押し出される。(1・2 行程) 次に 第 2 函体は P C 鋼材に連結された前後の第 1 ・ 3 函体を反力に用い、第 2 ・ 3 函体間の推進ジャッキによって第 2 函体を押し出す。(3 行程) 最後に 第 3 函体は第 1 ・ 2 函体を反力に用い、第 3 函体最後尾の E S A ジャッキによって P C 鋼材をたぐり寄せるようにして、第 3 函体を前方に押し出す。(4 行程) さらに、函体数が 4, 5, 6 . . . と増加する場合、増加した各函体間に推進ジャッキを増設し、常に最後部の 3 個の函体は P C 鋼材・定着具・推進ジャッキ・E S A ジャッキで自走前進できるようにする。従って、函体数が無限に増加しても各函体は残りの 2 個以上の函体の反力を利用して無限に自走前進が可能となる。

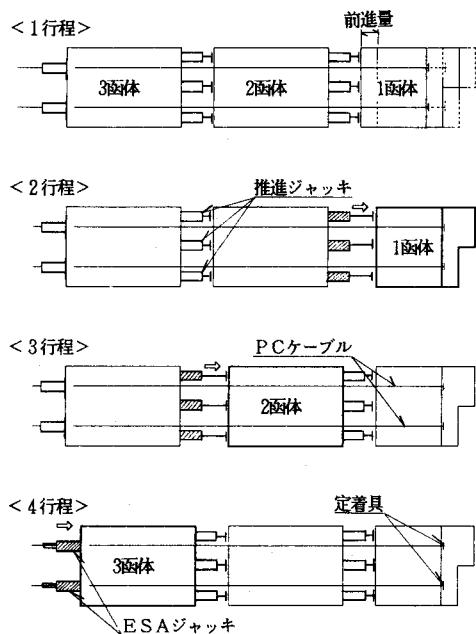


図-2 E S A 工法の略図

5. 函体推進の設計

1). 各函体の推進力

$$P_a = (P_i + P_{ii} + P_{iii}) \times S$$

P_a : 推進力 P_i : 函体の摩擦抵抗力(土とコンクリート 88.9t/m 鋼とコンクリート 69.8t/m)

P_{ii} : 刃口の貫入抵抗力 (513 t)

P_{iii} : フェイスジャッキによる抵抗力 (96t)

S : 安全率 (1.3)

第 1 函体 $P_a = (88.9t \times 3.2m + 69.8t/m \times 3.0m + 513t + 96t) \times 1.3 = 1430t$

以下、第 2 ~ 6 函体 1020t 第 7 函体 1030t となる。

2). 各函体の反力

前記の推進力に対する反力として、すでに貫入した函体の引抜抵抗力と函体の発進台の摩擦抵抗力を考慮する。

P_b : 函体の引抜抵抗力 (実抵抗力の 90%)

P_c : 函体と発進台との摩擦抵抗力 (函体自重に摩擦係数 0.6 を乗じた値)

各函体 $P_a \cdot P_b \cdot P_c$	各函体		
	第1函体	第2~6函体	第7函体
P_a (推進力)	1,430t	1,020t	1,030t
P_b (函体の引抜抵抗力)	—	710t	720t
P_c (函体と発進台との摩擦抵抗力)	60t	120t	140t

表-1 各推進力・引抜抵抗力・摩擦抵抗力

6. E S A 工法の設計

本工事では、全体を 7 函体に分割して発進基地内で場所打ちにより函体を製作し、線路下交差部 53m を E S A 工法で施工し、取付部を含めると横断地下道全体は延長約 100m となる。

E S A 工法の施工順序は、図-3 のとおりである。発進基地の長さは経済性・工期等種々の条件により 35m とし、7 函体を 2 回に分けて 1 ~ 3 段階で施工した。

1). 第1段階

第1～3函体の掘進終了までである。なお 第1段階では函体を地中に貫入させるための初期反力が不足するため、本工事

では導坑を掘削し、あ <1段階>

らかじめ P C ケーブル

を導坑内及び第1～4

函体内を通して、第4

函体背面に定着具を取

付け到達基地に反力設

備を設け、E S A ジャ

ッキ 8台を設置して到

達基地から反力不足を

補う方法を採用し、さ

らに導坑にガイド溝を

設けることにより函体

掘進時の精度を向上さ

せ、又 水抜坑として

も利用した。但し、こ

の導坑を利用して初期

反力を補う方法は、あ

る程度函体が地中に貫

入した後、貫入した函

体の引抜き抵抗力と発

進台の摩擦抵抗力が推

進力を上回った時点で

撤去する。

反力設備の E S A ジャ

ッキ台数は次による。

(表-1 参照)

・ 第2～4函体の発進台での摩擦抵抗力

$$120 \text{ t} \times 3 \text{ 函体} = 360 \text{ t}$$

・ 反力設備の必要 E S A ジャッキ台数

$$1420 \text{ t} - 360 \text{ t} = 1060 \text{ t}$$

$$1060 \text{ t} / 150 \text{ t/台} = 7.1 \approx 8 \text{ 台}$$

第4函体の掘進では、反力設備の E S A ジャッキだけでは偏ったけん引力しか得られないため 第3函体貫入終了までに E S A ジャッキ 4台を第4函体背面に移設する必要がある。反力設備の E S A ジャッキ 4台が反力設備として不要になり第4函体背面に移設できるには、第3函体が x m 土中に貫入した時であるとしたら

$$1020 \text{ t} - (120 \text{ t} + 120 \text{ t} \times (8m - x m) / 8m + 710 \text{ t} \times x m / 8m + 600 \text{ t}) = 0$$

$$(3 \text{ 函体 P i}) (4 \text{ 函体 P iii}) (3 \text{ 函体 P iii}) (3 \text{ 函体 P ii}) (E S A \text{ ジャッキ})$$

$x = 2.4 \text{ m}$ よって 第3函体が土中に 2.4m 掘進した時 E S A ジャッキ 4台は第4函体背面に移設できる。

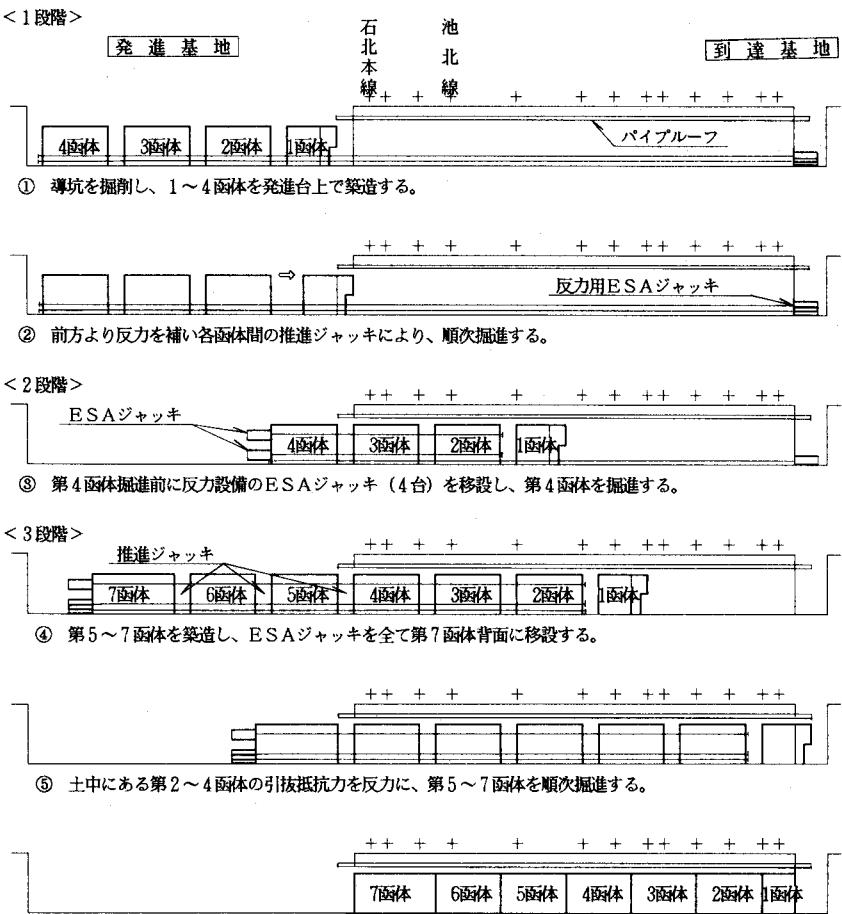


図-3 施工順序図

2). 第2段階

ESAジャッキ4台移設後 第4函体掘進終了までである。反力設備の残り4台のESAジャッキが不要となり撤去できる時は、第4函体が x m土中に貫入した時であるとしたら

$$1020t - (120t \times (8m - x)m) / 8m + 710t \times xm / 8m = 0$$

$x = 2.6m$ 第4函体が土中に2.6m掘進した時 ESAジャッキは全て不要となる。

第2段階で、ESA工法の最小単位は完成する。

3). 第3段階

第4函体が完全に土中に掘進した後、同じ発進台上で第5～7函体を築造し 順次掘進して最後に各函体間の推進ジャッキを撤去しながら各函体を接合するまでである。

第3段階は、反力設備で使用していないESAジャッキを全て第7函体背面に移設し 第2～7函体を連結する。この時 必要とするESAジャッキの台数は第7函体掘進のための8台(1200t)であり、反力として土中の函体の引抜抵抗力を考慮する場合 ジャッキ台数による1200tが限界である。但し1200t有効な状態になるには、他函体の引抜抵抗力の総和が1200t以上あることが条件となり 第2～4函体が土中にある時 引抜抵抗力(表-1)は $710t \times 3$ 函体 = $2130t > 1200t$ となるから第5～7函体の掘進には支障ないことがわかる。

また、第5函体以後の掘進が進むにつれ第2・3函体の引抜抵抗力は不要となり、PCケーブルの定着具を第2函体以後に移設可能である。

II. 施工概要

1. 実掘進速度

前記したように 第3段階で第5函体以後の掘進が進むにつれ定着具の移設が可能であるが、実際の施工では工期や経済性から第2函体前面の定着具は移設しないで施工した。

ESA工法による工事は、当初心配していた函体掘進に必要な反力不足、大規模な湧水等もなく順調に進み、施工体制は昼夜2交替で行い58年3月掘進を完了した。実掘進速度(人力掘削)は、1日平均約1.0mであった。

2. 施工中における問題点と対策

1). 鋼管パイプルーフの沈下

函体の掘進を始めてから20m掘進した時点で、線路防護工として施工した鋼管パイプルーフが発進基地側で沈下をおこし軌道路盤が若干沈下した。この原因是、パイプルーフ推進時に周囲の地層が多少乱されるため、パイプルーフ下端と函体間の土砂が函体掘進の際に、掘進方向に圧密され空隙が生じたため通過列車荷重により函体後端部の方から沈下が発生したと思われる。

この間隔保持対策として、H鋼を鋼管下に舟型に加工し、函体上部にはビニール砂袋を発進基地側から補充し対処した。なお 函体掘進時における刃先部で切羽の崩落による鋼管パイプルーフの底面が露出する崩落ちは本工事では発生しなかった。

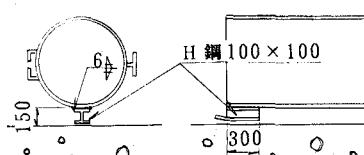
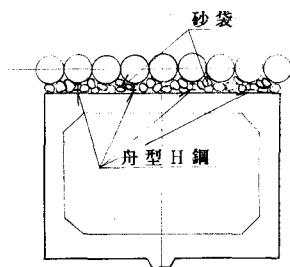


図-4 H鋼によるパイプルーフ沈下防止

2). 函体の補強

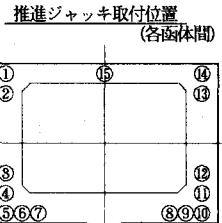
函体の掘進時、多大な圧入応力により第1函体及び第2函体前部の推進ジャッキ支圧板付近に多くのクラックが生じた。函体の支圧板付近にはあらかじめ補強鉄筋を考慮していたが、1400 t以上ものの分散集中荷重（反力）が加わり、設計時の諸荷重より大きな施工時の反力の不均衡が生じる（例えば、刃口の右側に大きな転石が掘進中に当たると左側の刃口が先行し、函体全体に“ねじれ”等が発生する。）このため、第1・2函体は函体断面の周辺応力の設計だけでなくコンクリートの強度を含めた函体延長方向の検討が必要と思われる。

本工事のジャッキ台数及び配置は、図-5のとおりである。

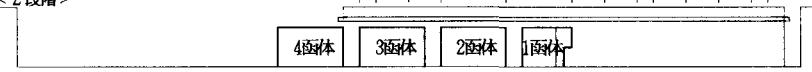
＜1段階＞



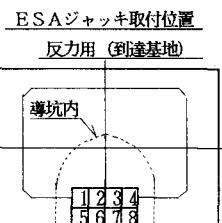
	4面体	3面体	2面体	1面体	到達基地	合計
E SA (面体背面)	0	① ⑬ ⑯	⑮	①~⑯	0	0
推進ジャッキ	—	④ ~ ⑪	—	—	—	37
E SA (反作用)	0	—	—	—	1~8	8
合計	0	11	11	15	8	45



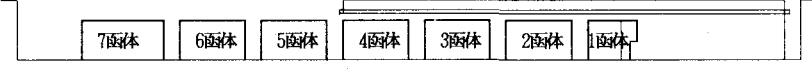
<2段階>



	4面体	3面体	2面体	1面体	到達基地	合計
ESA (固体背面)	1~4	—	—	—	0	4
推進ジャッキ	—	①, ⑭, ⑮	—	①~⑯	—	37
ESA (反力用)	0	—	④~⑪	—	5~8	4
合計	4	11	11	15	4	45



<3段階>



	1時体	6時体	3時体	4時体	3時体	2時体	1時体	到着基地	合計
ESA (固体背面)	1 ~ 8	—	—	—	—	—	—	0	8
推進ジャッキ	—	①, ④, ⑯, ④ ~ ⑪	—	—	—	① ~ ⑯	—	—	70
ESA (反作用)	0	—	—	—	—	—	—	0	0
合計	8	11	11	11	11	11	15	0	78

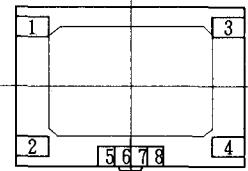


図-5 ジャッキ台数及び配置

3. 函体推進力について

歯体を前進させるためには、先頭歯刃口の貫入抵抗と歯体周面摩擦抵抗力を上回る推進力及び反力を有しなければならない。推進力・反力に不足が生じると歯体の掘進が不可能になり、掘進ができなくなるので設計の段階から若干の余裕を持って計画するのが望ましい。

本工事の設計推進力・最大推進抵抗力及び推進抵抗力は、図一六のとおりである。

4. 工事工程

表—2 参照

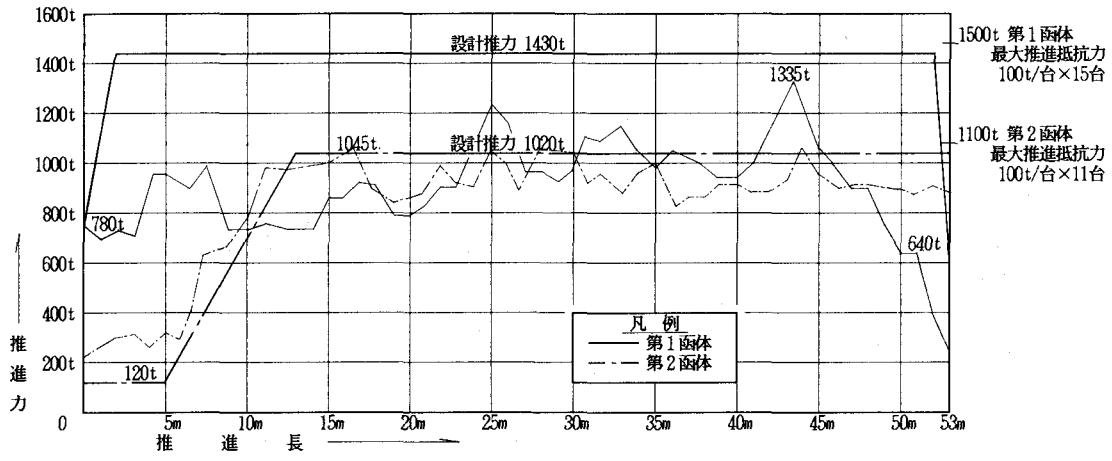


図-6 第1・2函体推進記録

表-2 工事工程

あとがき

ESA工法による線路下横断地下道の施工は、既に長野県長野駅構内で133.5mの施工例があり、道内では北見駅構内横断地下道が初めての採用となった。

昭和56年7月北見市と協定締結後、昭和58年8月に工事を完了させ同年11月1日使用開始することができたのは関係各位の御指導と工事関係者の不断の努力の結果であり、本報告書をまとめるに当たり深く感謝するとともに、今後各地で施工される地下横断構造物の参考になることを期待するものである。