簡易で効率的な路面下空洞探査手法について

- 大成ロテック㈱ 正会員 〇城本 政一
 - 同上 正会員 青木 政樹
 - 東京農業大学 正会員 竹内 康

1. 目的

道路陥没は毎年4000件程度発生しており、その中の数件は人命に係わるような重大事故を引き起こしてい る.道路陥没が起きる原因として、下水道管の埋め戻し砂の小規模な液状化や管内への砂の流入によって、路 盤以下に空洞が生じていると言われている.このような空洞が生じた箇所で道路陥没が引き起こされている. 現在、道路陥没事故を防ぐために、路面下空洞を探査する技術として地中電磁波レーダ(GPR)が用いられて きている.しかしながら、GPRを用いて空洞を発見するためには、測定機器特有の性質を把握するなど、経験 に基づく技術が必要であり、測定された反射波の画像から空洞の有無を判断することは容易ではない.そのた め、測定機器や測定者が異なることで、空洞の有無に関する判断結果に相違がみられる.そこで、当社は東京 農業大学と共同で、簡易かつ効率的に路面下空洞を発見できる探査技術について開発を行った.

本文では、その探査技術の概要、調査結果、空洞の有無を判定するための判定式について述べる.

2. 探査技術の概要

路面下空洞を探査する技術としては,前述したように GPR が一般的に用いられている. GPR では,測定波形 の変化を表した画像により,路面下の変状を容易に検出することができるが,その変状を特定することは難し く,時には誤認識を行う場合がある.一方,路面下に空洞がある場所では,舗装の支持力が低下することから, FWD 等の支持力を測定できる試験機によりたわみ量を測定することで,空洞の有無が判定できる.しかしなが ら,この手法では,任意の位置から空洞が存在する位置を特定するために,数多くの箇所でたわみ量の測定を 行わなければならないという測定効率の面での欠点がある.

今回開発した技術は、それら測定技術を併用することで、双方が有する弱点を補い、効率的に路面下空洞の 存在する箇所を特定するものである.具体的には、GPRの反射波画像に異常が認められた場合、FWDにより異 常個所およびその周辺の舗装の支持力を測定し、異常個所でのたわみ量が周辺に比べて大きい場合に路面下空



写真-1 探查機器(左:GPR,右:小型FWD)

キーワード 路面下空洞,小型 FWD,地中電磁波レーダ,支持力 連絡先 〒365-0027 埼玉県鴻巣市上谷 1456 大成ロテック株式会社事業本部技術研究所 TEL 048-541-6511 洞が存在すると判定する技術である.測定のイメージを図-1に示す.

3. たわみ判定基準値の算出方法

FWD によるたわみ量の測定値は、舗装厚の違いや測定の誤差によって変動する. 井上ら¹⁾によると、同じ舗装構造を仮定した場合、層厚や舗装材料のポアソン比のバラツキ、測定の誤差によって、逆解析により算出される各層の弾性係数の変動係数 C. V. は、アスファルト混合物層で 45%、路盤層で 17%、路床で 3%としている. 舗装構造が既知の場合には、舗装各層の弾性係数の変動を考慮して、多層弾性理論による順解析によりたわみ量の上限値を求めることができる²⁾が、軽交通舗装区間で

(1)

はそのような事前情報が得られない場合が多い.

そこで本研究では、GPR で異常が認められない同一舗装区間 で測定されたたわみ量は正規分布していると考え、その区間の 平均値と標準偏差を用い、式(1)により信頼度を考慮したたわ みの上限値を求めることとした.

$$f_k = f_m + k \cdot \sigma$$

ここに, fm:たわみ量の平均値(mm)

 σ :たわみ量の標準偏差(mm),

k :信頼度 R(%)に応じた係数

健全度評価を行うにあたっては,アスファルト舗装設計の信頼度の上限値を参考に,R=90%(k=1.28)としてたわみ量の上限値を求め,その値を超えた箇所のGPRの異常個所を空洞と判定することとした.

4. 現地での検証結果

福島県南相馬市小高区内の生活道路にて,前述の空洞を 検出するためのたわみ量判定式の検証をおこなった.以下 に,測定箇所の概要および測定結果を示す.

(1) 測定場所と測定方法の概要

福島県南相馬市を調査対象とした理由は、①東日本大震 災後の立ち入り禁止が解除され(2012年4月16日),道 路が震災後ほぼ手つかずの状態であったこと、②復旧作業 のために今後交通量の増加が見込まれるため、道路状況の 把握が必要となること、が挙げられる.なお、調査機器と して、GPRは、GSSI社製SIR-3000(周波数400MHz)、小型 FWDは東京測器研究所社製FWD-Lightを使用した.また、 調査は2012年7月6~7日に実施した.調査位置は、下水 管マンホールを結ぶ直線区間を選定し、路面下の状況を GPRで検査するとともに、異常個所とその周辺にて小型 FWD試験を実施した.調査位置図は図-2に示す通りであり、



図−1 GPR と小型 FWD を用いた 路面下空洞調査のイメージ







図-3 GPR 測定画像 (上:地点 No. 1,下:地点 No. 2)

調査箇所の路面に変状はみられなかった. なお,小型 FWD の 載荷半径は 5cm,載荷重は平均で 8,000N であったため基準荷 重を 8,000N とし,式(2)にしたがって FWD によるたわみ量の 測定値を補正した.

w'=w×8000/P ここに, w·w':補正前・後のたわみ量(mm) P:載荷重

(2) 路面下空洞の調査結果

GPR により測定された反射波画像を図-3 に示す.

図-3 より,調査を行った箇所は生活道路であることから, 埋設管が多く存在していることが分かる.この反射波画像の ように,多くの埋設管がある箇所から反射波の異常をとらえ 空洞を判定することは経験豊富な測定者でなければ困難で ある.図-3の異常個所の中から4.7m及び35.5mの位置に空 洞と思われる反射波画像が検出されたので,4.7mを地点No.1, 35.5mの位置を地点No.2として,小型FWDによるたわみ量の 測定を行った.また,空洞の有無については,ボアホールカ メラにより,路面下の状況を直接確認した.小型FWDによる たわみ量の測定結果を図-4,5に,ボアホールカメラの画像 を図-6に示す.なお,調査地点での,健全部での平均たわみ 量は0.304mm,標準偏差0.077mmであったことから,式(1) を用い,空洞を判定する上限たわみ量は0.403mmとした.

たわみ量の測定結果によると、GPR の測定により空洞の中 心と考えられる測点①では、たわみ量の測定値は上限値であ る0.403mmを大きく越えていることがわかる.また、地点No.1 の測点②、地点No.2の測点⑤~⑦のように、比較的浅い位 置に空洞を示すGPRの異常波がみられた箇所でも同様にたわ み量の測定値は上限値を越えていた.このことより、式(1) の空洞の判定式の有効性が確認された.

しかしながら,地点 No.1の測点③~⑤のように,GPR によ る反射波の異常箇所が 1.0m と比較的深い位置にある場合に

は、たわみ量の測定値が小さくなり、たわみ上限値を明らかに越えているとは言い難い結果となった.また、 地点 No.2の測点②~④では、反射波画像に異常が認められない箇所であっても上限値を大きく越える箇所が あった.このような箇所は、GPRの検出範囲外の側方に空洞等が存在し、支持力が低下している可能性を示し ているものと考えられる.

(2)

5. 模擬空洞による検証実験

前述した福島県の実道での空洞調査において, GPR によって空洞を示す反射波が検知されない箇所であって も、小型 FWD で計測したたわみ量が明らかに路面下空洞による異常値を示している箇所があった.このような 箇所は、GPR の測定検出範囲外の側方に空洞等の舗装の緩みがあり、支持力が低下している可能性を示してい るものと考えられる.この現象を確認するために、模擬空洞を作成し、検証をおこなった.以下にその概要お







図-5 地点 No.2 での小型 FWD 測定結果



図-6 各地点の測点①での路面下空洞

よび測定結果を示す.

(1) 模擬空洞と試験舗装の概要

小型 FWD で測定されたたわみ量が空 洞の深さおよび位置関係によりどれだ けの影響を受けるかを検証するために, 大成ロテック技術研究所構内に模擬空 洞を設置した試験舗装を施工した.そ の試験舗装の詳細を図-7(上:平面図, 下:断面図) に示す.図-7に示すよう に,試験舗装には3つの深さの異なる 模擬空洞を配置した.この試験舗装で の小型 FWD および GPR の試験位置は図

-7の平面図に示すとおりで、D工区の横断方向5測 点とその横50cmの3測点でのデータを健全部デー タとし、平均値と標準偏差を算出した.なお、模擬 空洞(1.0×1.0×0.2m)は木枠を用いて作製し、転 圧によって木枠が破損しないように砂や硬質発泡 スチロールを密詰めにした.空洞調査時には写真-2 に示すように、試験舗装路肩部を掘削し、木枠内部 の充填材料を取り除いたが、C工区のみ、小型FWD の載荷による路面陥没を防ぐために、空洞に硬質発 泡スチロールを挿入したまま実験をおこなった.

(2) 路面下空洞調查結果

GPR と小型 FWD による空洞調査は 2013 年 4 月 18 日に行い, 調査実施時の路面温度は 35〜38℃であった.

GPR による測定された反射波画像を図-8,9 に示 す.図-8 は模擬空洞の真上(図-7の測線1)を通過 したときの結果である.これに対し,図-9 は空洞縁 部から横断方向に25cm離れた測線(図-7の測線2) での結果である.これらの結果より,GPR では,空 洞の縁部から25cm 程度離れると舗装体内の異常を 検知できないことがわかる.

次に小型 FWD による測定結果を図-10,11 に示す. 図-10,11 のたわみ量は,福島での測定と同じく式 (2)を用いて全て基準荷重を 8,000N として補正し









図-8 側線1(空洞中央部)GPR 計測結果



図-9 側線2(空洞より25cm外)GPR 計測結果

た値である.この結果を見ると,B,C工区の空洞直上のたわみ量が非常に大きな値となっていることがわかる.これは、当該工区では空洞が浅い位置にあるために重錘落下時の反力が得られず、小さい荷重で大きなたわみが発生したことが原因である.

各工区での横断方向の測定結果(図-10)を見ると、載荷位置が空洞上部である場合には空洞位置が浅いほ

どたわみ量は大きくなるが,横断方向で100cm以降のB, C工区での結果では,空洞位置の深浅が必ずしもたわみ 量の大小を決定していない.これは,図-11の縦断方向 の測定結果のうち,125cm での結果にも表れており,B 工区(350~450cm)でのたわみ量の方がC工区(150~ 250cm)の結果よりも大きな値を示していることがわか る.地盤表面に作用した荷重の地盤内での影響範囲は, コンター図を描くと下方に至るほど広がる球根状に分 布することが知られている.つまり,C工区よりも僅か 下方に空洞が位置したために,たわみ量が大きくなったも のと考えられる.また,空洞中心から100cm離れた場合

(図-10の150cmの位置)では、何れの工区でも測定さ れたたわみ量は上限値を超えず、健全部として判定され ることがわかった.なお、A工区では空洞位置が深いこ ともあり、空洞の縁部より25cm(図-10の125cmの位置) 離れた測線では健全部として判定された.以上のことよ り、表層下の比較的浅い位置に空洞がある場合には、空 洞直上でなくとも小型FWDのたわみ量の変化によって空 洞を検出できることがわかった.



図-11 縦断方向のたわみの変化

6. まとめ

本研究では, GPR と小型 FWD を併用した路面下空洞調 査法の有効性および測定精度について検討してきた.主な結果をまとめると以下の通りである.

- (a) GPR と小型 FWD を併用することで, 簡易かつ効率的に路面下空洞を発見できる探査技術について開発 することができた
- (b) 舗装構成が分かっていない路線においても、GPR で異常が認められない同一舗装区間の平均たわみ量、 標準偏差を用いることで、空洞を判定するたわみ量の上限値を算出する方法を見出すことが出来た. また、この判定式を用いることで、現地にて空洞箇所の判定を簡易に行うことができ、空洞箇所を特 定することができた.
- (c) GPR では探知できないような空洞の周囲でも、支持力が低下していれば、たわみ量を測定することで 空洞を検出可能なことが分かった.

今回行った本探査技術では、比較的浅い箇所での空洞を発見することができた. 今後は路面下深くに存在する空洞について、本探査技術が有効であるかを引き続き検証していく予定である.

参考文献

- 1) 井上武美,松井邦人,三瓶辰之:舗装の逆解析において層弾性係数の推定に影響を及ぼす因子とその影響 度の検討,土木学会論文集,No.433/V-15, pp.177-185, 1991.
- 2) 竹内康,城本政一,緑川兼広:軽交通道路における小型 FWD を用いた簡易な路面下空洞評価方法の検討, 第12回北陸道路会議,報文集 B-9 (CD-ROM), 2012.