水質を汚濁させない高揚程浚渫工法「ハイリフト無濁浚渫工法」の開発

稲見 悠太*1 本 多 茂*1 服部 哲也*1 杉田 英彰*2 渋谷 光男*1

概 要

ダム湖の水質を汚濁させずに水深20m以上、陸上揚程10m以上の堆砂除去が可能な浚渫工法を開発した。本工法では、強力な真空発生装置と攪拌高濃度ポンプを併用することで湖底を乱さずに高揚程での連続的な堆砂除去を実現した。水質汚濁を発生させないという特長から、従来のダム浚渫工法とは異なり、ダムの発電運転を停止させることなく、取水口近傍で連続的に堆砂除去が可能である。また、河川の非洪水期に限らず施工が可能なため、要求工期への適応性が高いなどの点で有用な工法である。4箇所のダムでの実証試験を通しその有効性を確認した。

Development of a high-lift dredging method that does not pollute water quality— "High-lift non-turbidity dredging method

Abstract

We have developed a dredging method that can remove sediment from dam lakes with a water depth of 20 m or more and a lifting height of 10 m or more without polluting water quality. In this method, a powerful vacuum generator and a high-concentration stirring pump are used together to achieve continuous sediment removal in high lift without disturbing the bottom of the lake. Unlike the conventional dam dredging method, it is possible to continuously remove sediment near the water intake without stopping the power generation operation of the dam because it does not cause water pollution. In addition, since construction can also be performed outside the non-flood season of the river, it is a useful construction method in that it is highly adaptable to the required construction period. Its effectiveness was confirmed through demonstration tests at four dams.

キーワード: ダム、堆砂、真空、高揚程、濁さない、浚渫工法

^{*1} 土木本部土木エンジニアリングセンター

^{*2} 広島支店

§1. はじめに

ダム湖の水質を汚濁させずに水深20m以上、陸上揚程 10m以上の堆砂除去が可能な浚渫工法を開発した。本工 法では、強力な真空発生装置と攪拌高濃度ポンプを併用 することで湖底を乱さずに高揚程での連続的な堆砂除去を 実現した。水質汚濁を発生させないという特長から、従来の ダム浚渫工法とは異なり、ダムの発電運転を停止させること なく、取水口近傍で連続的に堆砂除去が可能である。ま た、河川の非洪水期に限らず施工が可能なため、要求工期 への適応性が高いなどの点で有用な工法である。これまで に4箇所のダムでの実証試験を通しその有効性を確認し た。(写真1)



写真1 ダム湖における試験施工

§2. 開発背景

ダム堤体の寿命は、適切な設計、施工管理および維持管 理がなされていれば半永久的ともいえるが、ダムとしての機 能を維持するには、堆砂への対応が重要である。会計検査 院の平成26年度の調査によると、堆砂により、本来の治水 機能を発揮できない恐れのあるダムが全国で100カ所以上 ある1)。(下線は引用)(図1)。上記の調査対象外で国交省 系以外のダムでも堆砂が利水利用の障害となっており、発 電取水などの利水を止めずに取水口(取水設備)周辺の堆 砂を除去する技術が望まれてきた。このようなニーズに対応 するために水質汚濁を生じさせずに深い水深で適用できる 本工法を開発した。

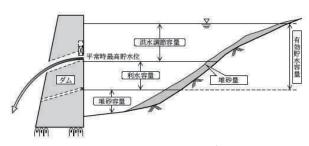
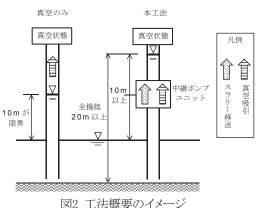


図1 貯水池等の概念図1)

§3. 工法概要

3.1 工法の特長

本工法は、真空吸引による気流搬送と高濃度攪拌ポンプ によるスラリー移送を併用し、ダム湖底の堆砂を回収するも のである。一般的に真空吸引のみによる水の最大限界揚 程は10mである。これは、トリチェリの実験により知られてい る標準大気圧(1013.25 hPa~10.33 tf/m²)にバランスする水 柱高が約10mに相当するからであるが本工法では、真空経 路の途中に独自開発の中継ポンプユニットを接続する事で この限界を超えた20m以上の高揚程を実現した。また、オ 一ガで掘削した堆砂を真空吸引することで、掘削により生じ た濁りを拡散させずに水質汚濁が発生しない堆砂除去も実 現している(図2)。



3.2 本工法の設備構成と施工フロー

本工法のシステム概要を図3に施工フローを図4に示す。 水上設備と陸上設備からなり、水上設備では堆砂の掘削と 真空吸引およびスラリー移送が行われる。堆砂を吸引する オーガ付吸引機は、ダム湖に浮かぶ台船上(写真2)に設置 した門型設備から吊り下げられ、ウインチ操作によって昇降 する。真空吸引とスラリー移送のバランス調整の役割を担う 第1中継ポンプユニットは台船脇の水中に配置し、第2中継 ポンプユニットは、陸上設備側に配置することで円滑な堆 砂物搬送を行う。操作は台船上の中央制御室で行う。

陸上設備では真空の発生と回収した堆砂物の処理を行 う。先ず、堆砂物は、連続泥土回収タンクへ送られ内部の2 重構造により、輸送配管の真空は保ちながらも、大気圧下 の一次沈砂水槽に集積される。次に、集積された堆砂物は 振動ふるい(75 µm)により細粒分と粗粒分に分級され、細 粒分は、濁水処理設備(シックナー)で沈降処理した後、フィ ルタープレスによって脱水ケーキとなる。一方、粗粒分は仮 置きした後にダンプトラックで搬出する。また、堆砂物の処 理設備は施工条件により上記と異なる方式も選択可能であ る。ダム湖岸に十分な用地を確保できる条件下では、沈砂

池を造成して、自然沈降させた堆砂物を曝気・乾燥させる 方法も実証済みである。

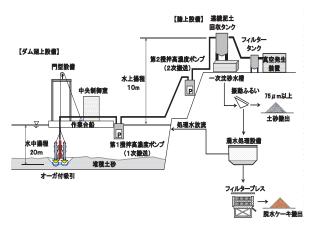


図3 システム概要図

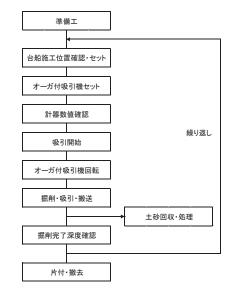


図4 施工フロー図



写真2 作業台船全景

3.3 施工支援システム

中央制御室ではGNSSを活用したICT施工支援システム

の採用により、施工の見える化と集中管理を行っている。事 前に実施したダム湖のナローマルチビーム測量により作成 した、3次元地形(ヒートマップ形式で表示)上に台船の現在 位置を表示させるので、台船の現在位置だけでなく湖底の 地形も同時に直感的に判断できるようになっている。なお、 台船の測位に用いるGNSSには、VRS(ネットワーク型RTK-GPSサービス)を利用することで精度向上を図っている。ま た、オーガ付吸引機の水中姿勢は、傾斜計やウインチのロ ードセル(荷重計)等の各種センサの数値及び水中カメラの 映像を基に判断できる。さらに、船底にエコー測定器を設 置することでリアルタイムに水深や湖底の起伏を把握するこ ともできる。これらの情報を基に掘削を行い、施工データに は掘削深度、台船座標、掘削ポイント座標、当日のダム水 位等が記録されて、日々水位が変化する湖上においても、 掘削した地点の正確な深さが施工中でも把握可能である。 これらの正確な現況データを活用してベンチカット方式によ り一定の掘削深度を保って連続的に掘削できるなど、合理 的な施工が可能である。

§4. 開発の過程

本工法の技術開発は、2015年度より調査に着手し、考案 した搬送方式の比較検証のために基礎実験を繰り返し実 施した。工法設備の開発後は、能力検証を目的として陸上 実験を実施し、ダム湖上における現場実証試験(表1)により 各設備の連携動作や施工能力を確認しつつ改良を重ね た。次に、開発の過程を述べる。

表1 現場実証試験一覧

ダム名称	АЎД	Bダム	
事業主体	広島県		
		国土交通省中国地方整備局	
場所	広島県広島市	広島県安芸高田市	
試験期間	2020. 1~2	2020.5~6	
成果	全体機器の有効性検証	作業能力の検証	
ダム名称	Cダム 電力系ダム	Dダム 電力系ダム	
事業主体	電刀糸ダム	電刀糸ダム	
場所	_	-	
試験期間	2020. 11~12	2022. 1~2	
成果	作業能力の改善	実際の施工を想定した試験施工	

4.1 基礎実験(陸上試験)

考案した搬送方式の比較検証を目的として基礎実験を2016年度に行った。陸上に水と砂礫を溜めたタンクを設置し、盛土を行いその上に真空吸引管を設置することでダム湖を再現した。実験当初は吸引力のみで10m毎に区切ってピストン搬送するバキューム搬送方式を試行したが十分な搬送能力を得られなかった。また、吸引部筒先にエアーを強制注入し気泡とともに搬送するエアレーション方式や端部を大気へ開放し大風量の気流に乗せて搬送するエアリフト方式を試行した。これらの搬送方式の初期案では筒先の形状や真空発生装置の出力増強や増設、搬送管径など様々な条件での試験を行ったが筒先の閉塞や吸引力不足により十分な成果を得ることはできなかった(図5)。

上記の基礎実験の結果を踏まえ、真空発生装置による 気流搬送と中継ポンプユニット(高濃度攪拌ポンプ内蔵)に よるスラリー移送を併用するハイブリッド方式を発案した。 2017年度から2018年度にかけて高濃度攪拌ポンプを内蔵 した中継ポンプユニットと掘削の効率化と閉塞防止のため に筒先に高トルクオーガ2基を搭載したオーガ付吸引機の 開発を行った(写真3)。そして、2019年度の陸上試験では、 真空限界を超えた揚程22mでの搬送において実用的な施 工能力を確認した。

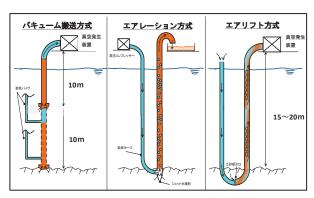


図5 搬送方法の初期案



写真3 オーガ付吸引機と中継ポンプユニット

4.2 現場実証試験

ハイブリッド方式に対しては、2019年度から2021年度にかけて4箇所のダムにおいて現場実証試験を行った。ダム湖上に浮かべた作業台船に施工設備を配置し、機械設備の能力の確認など工法確立に向けて様々な検証を実施した。

(1) Aダムにおける試験

実際のダム湖での技術検証と各機械設備の能力検証を 目的として、2019年度にAダム(広島県管理)で実証試験を 行った。真空発生装置とオーガ付吸引機、その他機械の一 連の動作と施工能力が確認され、水質汚濁を発生させずに 施工できることと水深13.2mからの堆砂物回収ができること を確認した。含泥率(送泥中に泥水に含まれる土砂の割合) は8.7%と高い値は得られなかったが、潜水士による事前の 湖底堆積土砂層の調査と施工により陸上で回収した土砂の 比較から含泥率と堆砂の性状との関係性などが把握でき た。また、問題点としてオーガ付吸引機の湖底への着地判 断が難しいことが判明した。オーガ付吸引機の着地は、ソ ナーで把握した深度を目安に門型設備のウインチのロード セルの数値で判断したが、ウインチを操作すると一時的に 大きな張力が掛かり、ロードセルの数値が激しく変動して着 地判断と姿勢制御が困難であった。さらに、木根や枝など の固形物を吸引すると、配管内で閉塞を起こし、閉塞解除 に時間を要することや真空発生装置が陸上にあることで台 船上の中央制御室と連携が取りにくいことがわかった。土砂 回収に伴う真空と堆砂の分離時においても、単体の回収タ ンクでは、分離時に一時的に真空状態を解除しなければな らず2~3分毎の分離時に吸引の中断が生じるので掘削・吸 引の連続性が著しく低く、さらに、吸引の中断が土砂の拡散 に繋がり濁りの原因となることもわかった。

(2) Bダムにおける試験

大水深施工と土砂処理設備以外の施工設備を台船上へ設置する編成での施工検証を目的として、2020年度にBダム(国土交通省中国地方整備局管理)で実証試験を行った。前回からの改良により、①台船上への真空発生装置設置による施工性の向上、②オーガ吸引機への傾斜計設置によるオーガ付吸引機の水中姿勢の可視化、③攪拌高濃度ポンプの大型化による移送力の向上、④ICT施工支援システムの強化による中央管理室での一元管理の確立、⑤連続泥土回収タンクの採用による掘削・吸引の連続性向上を図った。連続泥土回収タンクは、接続された2基のタンク内部で複数の弁を電子的に制御し、2基のタンクが交互に堆砂物の排出を行うことにより、搬送配管側の真空環境を大気へ開放されることなく、堆砂物を分離できるため、吸引力

を途切れさせることなく連続運転が可能になった。試験の結果としては、水深19.1mからの堆砂物回収が確認できた。湖底堆積土砂は砂礫分が少なくシルト分が多かった為、濁りの拡散が懸念されたが、掘削で生じた濁りは拡散することなく吸引されたので水質汚濁は生じなかった。一方、問題点として、掘削・吸引の連続性が向上したことで濁水処理設備の能力が追い付かなくなったこと、連続泥土回収タンクの容量が足りないことなどが新たに判明した。

(3) Cダムにおける試験

施工連続性と新規設備の能力の検証として、2020年度にCダム(電力系)で実証試験を行った。さらなる改良点は、①施工化設備設置用の揚重機械や運搬機械の小型化を目的とした真空発生装置の分割②連続泥土回収タンクの容量を大型化($0.6~m^3 \times 2 \mathbb{E} \to 5.0~m^3 \times 2 \mathbb{E}$)して施工能力を向上(写真4)であった。また、ダム湖の湖岸に広い仮設ヤードを確保出来たため、容量400 m^3 の沈砂池を2池造成し、連続施工で排出される多量の排泥の処理に対応できるようにしたことで1日を通しての施工サイクルが確保できた。



写真4 大型連続泥土回収タンク

(4) Dダムにおける試験

2021年度にDダム(電力系)で試験施工を行った。同ダムでは、取水口近くの堆砂除去が課題となっていたが、従来のバックホウ浚渫では対象箇所へのアクセス方法や浚渫時の濁りによる発電への影響が問題になっていた。そこで、その様な条件に適する本工法で試験施工を行うことになった。堤体直上流での施工なので、台船が接触して堤体ゲート設備等を損傷するのを避けるため台船上設備の大半を陸上に設置し、台船を従来から大幅に小型化(水上占有面積:220 $m^2 \Rightarrow 74$ m^2)し、取水設備近傍からの施工を可能とした。また、陸上設備も従来はダム湖岸に設置していたが、今回は十分な広さが確保できなかったためにダム湖面から10m程高い市道の1車線を一部分占有し、陸上ヤードとした(写真5)。試験では、まず、ダム取水口から15m離れた位置

で施工し水質汚濁が生じないことを確認した。次にダム取水口近傍の5mまで近づけて施工を行ったが、同様に施工により発電を止めることなく堆砂除去が可能であると実証できた。さらに、水上・陸上設備のコンパクト化を図れたことで、柔軟な施工計画が可能となり、様々な施工条件でも施工が可能な高い適用性が確認できた。



写真5 陸上ヤード 砂回収状況

§5. 実証試験の成果と考察

5.1 実験データ

一連の実証試験により得られた実験データを表2に示す。 AダムとBダムでは、泥土回収タンクの問題などから連続施工ができず、施工時間も総施工量も伸びなかったが、Cダムでは、大型の連続泥土回収タンクの開発と沈砂池を設けた土砂処理により処理能力、施工量が大幅に向上した。Dダムでは、現場条件から採用した機械式の土砂処理に制約され、施工能力は頭打ちになった。一方で、施工能力は、一概に施工設備の能力により決まるのではなく、堆砂の粒度分布、粘土分、シルト分、砂礫分の割合の影響も大きいことがわかった。含泥率のばらつきについても同様である。また、回収土砂量を増やすため、回収効率を示す含泥率を上げるという方法も検討したが、これは水の吸引量を減らすことになり、掘削・吸引の連続性及び濁りを含む泥水の拡散につながるため、現時点では採用しなかった。

表2 各ダムで確認された実験データ								
施工場所	A S A	Bダム	Cダム	Dダム				
総施工時間	35分	6時間55分	20時間45分	20時間5分				
施工水深	13. 2m	19. 1m	6. 3m	5.0m				
水上揚程	5. 0m	6.0m	8. 0m	10. 5m				
施工方法	壺掘り	壺掘り	ベンチカット	ベンチカット				
土砂処理方法	機械式 (50 t)	機械式(100 t)	沈砂池(400㎡×2)	機械式(120 t)				
総施工量	104 m³	784 m³	2164 m³	1746 m³				
日換算施工量	549 m³ (※)	678 m³ (※)	626 m³	522 m³				
回収土砂量	9 m³	63 m³	154 m³	126 m³				
日当たり施工量	48 m³	54m³	45 m³	38 m³				
今泥宏	8 7%	8 0%	8 1~39 4%	7 2~26 4%				

※能力からの理論値

濁り発牛

5.2 施工能力

実験データから整理した施工能力を表3に示す。各ダムにおける実証試験の結果を分析し、本工法の能力としてまとめたものである。施工水深の下限は、台船を水上に浮かべるために必要な喫水として2mとした。施工能力は、日当たりの施工時間6時間として、除去した土砂分と水を合わせた体積数量で表現している。このうち10~30%が土砂分である。浚渫土量は、掘削形状の実績値から算出しているがばらつきがあった。このばらつきは、堆砂の状況や設備条件によるものと考えられる。最大粒径は、中継ポンプユニットに内蔵した高濃度撹拌ポンプの仕様によるものである。

表3 施工能力まとめ

施工水深	施工能力	含泥率	浚渫土量	最大粒形
(m)	(m³/目)	(%)	(m³/目)	(mm)
2~30	625	10~30	50~100	40

5.3 濁度の変化

ダム湖における浚渫作業において、作業時に発生する水質汚濁による河川環境や発電設備への影響には、十分な配慮が必要である。従来工法で用いられるポンプ浚渫船やグラブ浚渫船では、濁度が少なくとも300mg/0程度以上の濁水が発生すると言われている。本工法による施工中における濁度変化の一例を図6に示す。測定は浸漬型の濁度計をオーガ付吸引機の直上2mの位置に設置して行った。施工前の8.8mg/0を基準として最大で+4.8mg/0(13.6mg/0)であったことから施工中においても濁度に大きな変化はなく、ダム湖を濁さずに施工できていることがわかった。オーガ付吸引機に取り付けた水中カメラ映像では、施工開始10分を経過した時点でも水中をクリアに映し、湖底の状況をはっきりと視認出来た。また、取水口近傍での測定も行ったが同様の結果だった。

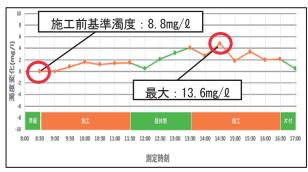


図6 施工中における濁度の変化

§6. 工法適用範囲の想定

本工法は、貯水池内に水質汚濁を拡散させないこと、水

深20mまでの堆砂除去が可能であることという特長を有する ことから、以下のような場面での適用が考えられる。

- •ダムのリニューアル工事で必要な局所的な堆砂除去
- ・堆砂で埋まった取水設備などの機能改善・回復
- ・貯水池の濁りが受け入れらない環境での堆砂除去
- ・施工のための水位制限が困難な環境での堆砂除去
- ・発電用、農業用等の利水取水を行いながらの堆砂除去
- ・アオコ発生要因や重金属などが含まれた堆砂を貯水池に 拡散させずに行う堆砂除去

§7. おわりに

本工法は、真空発生装置による気流搬送と高濃度攪拌ポンプによるスラリー移送を併用したハイブリッドシステムを採用したことで、高揚程が必要な取水口近傍において連続的堆砂除去が可能であること。また、掘削した堆砂は、発生した濁り水ごと吸引するので、濁水が拡散せず発電等の取水を止めずに堆砂除去が可能であることが従来工法には見られなかった特長である。これにより、近年、必要性が増しているダム堆砂の浚渫作業に新たな選択肢を提供することができたと考える。ただし、現状では、含泥率が、堆砂に含まれるシルト質や砂質の割合など土質性状に影響されているので、土質性状によらず安定的に含泥率を向上させていくことが課題ととらえている。本工法が、全国の多くのダム堆砂問題解決に役立ち、今後、ますます重要性が増す既設ダムの再生、長寿命化の一助となれば幸いである。

参考文献

- 1) 会計検査院: 平成26年度決算検査報告(10) ダムの維持について
- 2) 稲見悠太、服部哲也:水質を汚濁させない高揚程の 浚渫工法の開発、水底質浄化技術協会HEDORO 141号、pp.39-43、2022.7

ひとこと



稲見 悠太

近年の異常気象による 豪雨災害の頻発で、ダムの 治水効果への期待が高ま っています。しかし、堆砂 により機能が低下している ダムもあり、堆砂除去の新 しい選択肢として本工法の 開発を進めてきました。今 後、本工法の採用が広がる ように尽力していきます。