

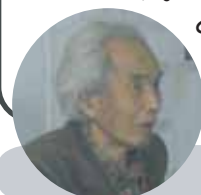
○インスペクターからのコメント(81回)

今までヒメボタルが全然いなかったシェルター付近の人工の地盤の箇所にボタルがいるようになったというのは、全国でも珍しい画期的なことですし、できるだけ改変面積を少なくしていろいろなことに配慮し、研究しながら道づくりをしているということも全国で珍しい事例です。ESDの話もありましたが、世界にアピールできるような活動ですので、我々は自信をもって取り上げていくべきだと思います。今日も学区の方たちが来てくれましたが、地域の方たちに分かってもらうのが大事なことです。とにかく情報発信をして、地道に活動ができるのが一番望ましいことだと思います。



岡村インスペクター

今日も植生を確認しましたが、やはり一度手を入れたら必ず手を入れ続けていかなければいけませんね。シェルター上部の植栽を見ても、一度ずいぶん間伐をしたように思ったけれど、混み具合を見るとまだまだ多い。道路をつくる前も本来は手を入れるべき里山だったのですが、多くの部分が放置してあったんですね。環境に配慮したらどういう道路ができるのか模索して進める中で、道路際は今、我々が一生懸命手を入れているところです。これからも大変だと思いますが宜しくお願いします。



大竹インスペクター

今日は現地に維持管理工事の状況などを見に行きましたが、少し見ない間に結構草も繁茂していて、やはり維持管理は大事だというのを感じました。交通グループでは、自転車の実験をやりました。最初は自転車のために走りやすい自歩道を考えて実験する訳ですが、結局そこにいる歩行者の立場になると自転車がどんなスピードで走れば安全かという話になり、自転車や歩行者だけでなく、ボタルや他の環境のことも考えるとどうか、ということになっていきます。こういう様々なことを考えながら維持管理をやっていくんだな、ということをおぼろげに思いました。これからも頑張りましょう。



藤田インスペクター

グループ活動

交通グループ

シェルター構造東側で、自転車走行実験を行いました。

【実験の目的】

自転車が安全にシフトできるか検証します。

6%の下り勾配で
自転車が止まる距離の計測



6%の勾配で
自転車の走行速度は
平均 約30km/h

止まるのに
約6.5m必要でした。

シフトによる自転車走行の状況確認



シフト区間は
の直線区間より
速度が遅くなりました。

前方の幅を狭くすると
走行速度が落ちることが
分かりました。



現状

前方の幅	自転車走行速度
1.30m	24.3km/h
1.00m	21.2km/h
0.75m	19.4km/h

施工グループ

湧水調査の三角堰が台風によって破損しましたが、地域の方がきれいに直してくださいました。本当にありがとうございました。親切なお気持ちに感謝いたします。

問い合わせ先

名古屋市 緑政土木局 道路建設部 道路建設課内「環境に配慮した道づくり」施工ワーキング事務局
〒460-8508 名古屋市中区三の丸三丁目1番1号
電話:052-972-2873 FAX:052-972-4168

<http://www.city.nagoya.jp/shisei/category/53-3-7-0-0-0-0-0-0-0-0.html>

「環境に配慮した道づくり」施工ワーキングだより
第67号

施工ワーキングの
ススメ

《特集!》
環境に配慮した取り組み
～パート1～ p.2～3

●第81回施工ワーキング

平成25年9月29日(日)に第81回施工ワーキングを開催し、23名が参加しました。

今回は切土法面の保護など、維持管理工事で行った工事内容を実際に現地で確認しました。また、今後検討を進める未決定事項や各グループの検討事項についても現地を確認し、課題を共有しました。

今後の施工ワーキングの開催日は、
平成26年1月19日(日)、3月2日(日)です。

現地確認

参加メンバー全員で、維持管理工事の状況を現地で確認しました。今後の施工区間において、遮光フェンスの必要な箇所やグループ活動で検討している箇所も現地を見て情報を共有しました。

エコトンネルを検討している箇所を確認しました。

台風で簡易ダムがかなり劣化しました。

2



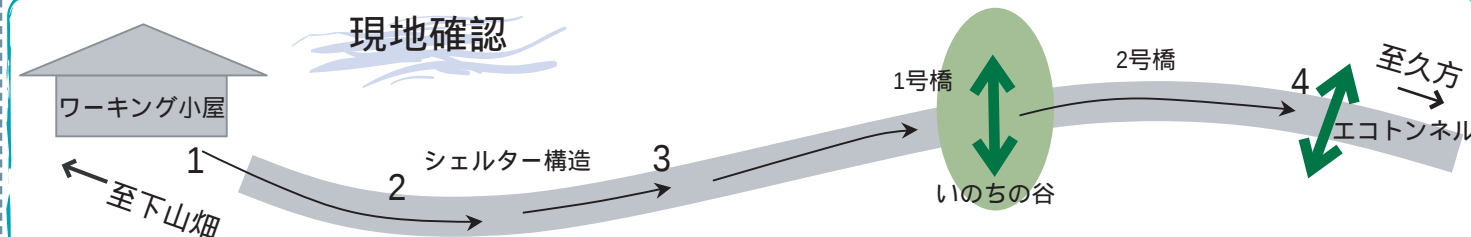
3



土のうが
ボロボロに
なっていました。

簡易ダムが、台風の際、
土砂流出防止として
機能を果たしてくれた
ようですね。

現地確認



地元学区の皆さんも別途、現地を確認されました。

切土の法面保護工(維持管理工事)を確認しました。

1



4



植生マットで斜面を
保護しました。
現地の種などが落ちて
植生が回復することを
期待しています。

今後の状況を見守っていきます。