

# 工事概要

工 事 名	R3荒川第二調節池基盤整備その1工事
工 事 場 所	埼玉県さいたま市桜区下大久保地先
工 期	令和3年9月22日～令和4年8月31日（第1回変更）
請 負 金 額	¥780,450,000（第1回変更）
発 注 者	国土交通省 関東地方整備局 荒川調節池工事事務所
請 負 者	奥村組土木興業株式会社 東京支店

・工事の目的

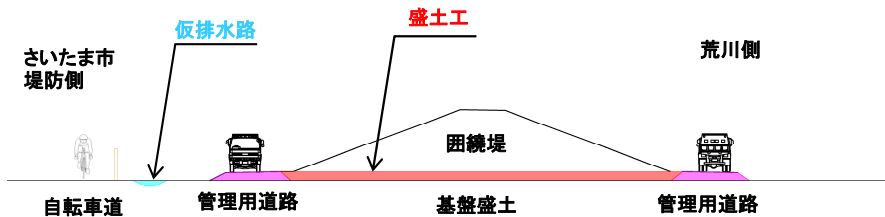
本工事は、豪雨時、氾濫した荒川の川水を貯める事が出来る調節池を造ることで河川や河口付近の住宅街への浸水を防ぐ囲繞堤を築造することです。

・現場施工範囲



出典: 国土地理院

・標準断面図



・工事進捗状況(R4.5月現在)

R3/11/1撮影



- ・排水路工
- ・道路土工
- ・囲繞堤基盤盛土

NEW

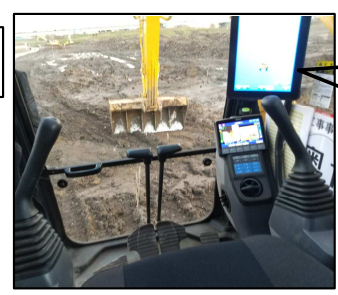
R4/5/30撮影



# 現場における新技術の活用

## ICT土工(MC・MG搭載重機使用) バックホウ

操縦席



NEW



©株式会社 小松製作所より

事前に入力されたデータを元にバックホウの刃先が赤色の範囲より下がらない様に機械が自動で制御！  
これにより、仕上がりの結果が操縦者の経験に左右されなくなります。

## ICT土工(MC・MG搭載重機使用) 振動ローラー

NEW



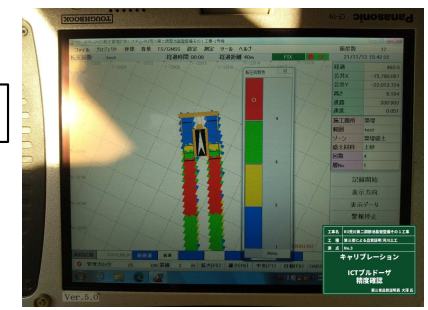
位置情報を受信

受信した位置情報から振動ローラーの走行した箇所が色で表される。また、同じ箇所を重ねて走ると色が変わる。この特性から指定された回数を走った事の証明が、色を見るだけで済み、効率化が見込める。



©株式会社 小松製作所より

転圧確認パネル



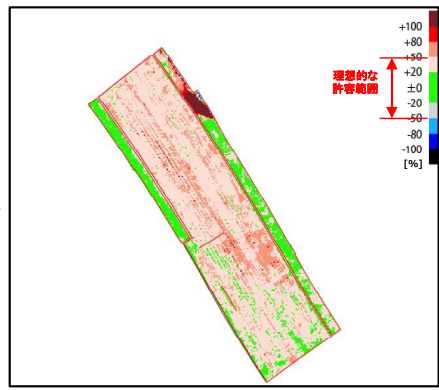
## ドローンによる出来形測量



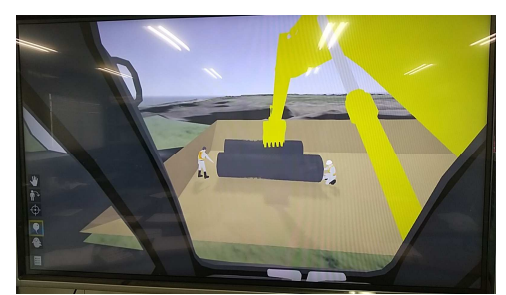
ドローンによる測量



仕上げ面の高さに対して高いか低いか色がよって仕分けられ、許容を満たしているか判断する。



## NEW VRによる安全教育



図面データからVR空間を作成する事が出来る。  
仮想空間内に重機等のデータを落とし込み、実際に作業を行う状況を再現し、危険箇所を多角的な視点から把握する事が出来る。

オペレータ側の視点にもする事が出来るので、重機の死角を確認する事が出来る。