# 緩降機に関する研究 (第1報)

Study on Descending Life Line(Series1)

国 本 由 人\* 小 林 秀 俊\* 永 田 清\*

A descending life line is established as an escaping equipment on the Fire Service Law.

We have been studying and carrying out experiments on the performances of a descending life line when we use it as a rescue equipment.

This is the first report in series about the outline of descendiny life line and the results of the experiment.

## 1. はじめに

緩降機は避難器具として建物に設置されている ばかりでなく、その特性を利用して高層階からの 救助、隊員の進入、脱出等救助器具としても活用 されている。緩降機は消防法による検定品であり、 緩降機の技術上の規格を定める省令により技術基 準が定められている。しかし、救助器具として用 いた場合は使用回数、使用条件が消防設備として 設置してあるものと比較し苛酷な取扱いをしてい る。したがって安全管理上救助器具として用いた 場合に、緩降機の性能がどのように変化するか把 握しておく必要がある。このため、各種調査、実 験等により緩降機の研究を行っているところであ り、今回は第1報として緩降機の構造概要及び実 験の一部について報告する。

#### 2. 緩降機の構造

緩降機は、調速器、ローブ、ベルト等から構成 され、降下者の自重によって降下し、調速器で降 下速度を調整して緩やかにおろすものである。こ こで、主要部分である調速器及びローブの構造に ついて概要を述べる。

#### (1) 調速器の構造

調速器は,遠心力ブレーキ式及び油制御式 等がある。現在,ほとんどの機種が遠心力ブ レーキ式であり、東京消防庁で使用している ものはこの形式である。したがってここでは, 遠心力プレーキ式及び油制御式について説明 する。

#### ア. 遠心力ブレーキ式

図-1,図-2に構造を示す。いずれも ロープの走行によりプーリーを回転させる。 プーリーの回転はプーリーギャー,遊星ギ

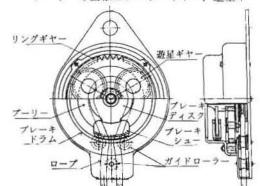


図1 遠心力ブレーキ式構造例1

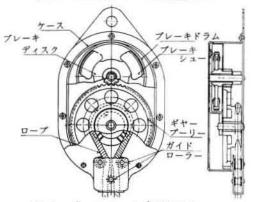


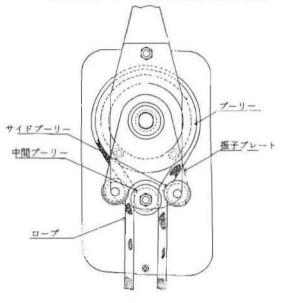
図2 遠心カブレーキ式構造例2

• 第一研究室

ヤー等を通してプレーキディスクを高速で (2) ロープの構造 回転させる。この回転の遠心力により、ブ レーキシューがブレーキドラムに押しつけ られて摩擦力によりプレーキがかかり降下 速度を調整するものである。

#### イ.油制御式

構造を図-3に示す。この形式は、ロー プの走行によりプーリーが回転し、この回 転によりギヤーを通して羽根を回転させる。



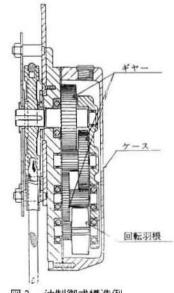


図3 油制御式構造例

このギャー及び羽根は油中に入っており、 羽根の回転に対する油の抵抗により降下速 度を調整するものである。

図-4に示すようにしんと外装からなって いる。使用されているワイヤーロープは3 ~3.5mmで,外装はほとんどが綿糸を用いてい

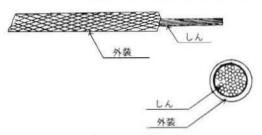


図4 ロープ構造例

るが、テトロンを用いているものもある。ま た,外装を接着剤でかためたものもある。外 装を含めたロープの外径は6~9㎜である。 なお、省令に定める材料、強度及び降下速度は 表一1のとおりである。

## 3. 実

## (1) 降下速度

## ア. 目 的

8年以上使用経過したものと未使用の緩 降機を比較するため。

## イ、機 種

表一2に示す11台について実験を行った。 ウ. 方法

降下距離約 6.3 m~6.8 m, 荷重 25 kg, 40 kg, 65 kg, 80 kg及び 100 kgでそれぞれ 3 回 測定を行い、その平均値を求めた。(写真1 参照)

## 工. 結果

表-3及び図-5に示す。いずれも荷重 が重くなると降下速度は早くなっている。 このうち、No.6は他のものに比べて全体に 早かった。A社製は、100kgの荷重時以外は 未使用の方が遅かった。B社製はNo.9,11 の2機で、型式が異り、使用中と未使用の 違いがあるが、結果に大きな違いはなかっ た。結果について、実験方法が異ろが省令 規格を準用してみると、いずれも 16 cm/5 以上 150 cm/ s 未満であった。

## 才,考察

今回の実験結果は、過去の使用状況が明 確でなく、また、未使用のものとは材質、

表 1 省令規格(抜粋)

	L A	日本工業規格 (JIS) G3525 (ワイヤーロープ) に適合 するもので耐食加工を施したもの、又は同等以上の強 度及び耐久性を有するもの。太さ3 mm以上。					
材料	外    装	輸出検査の基準等を定める省令別表第4の22に適合す る綿糸A級品で金剛打ちとしたもの又は等以上の強度 及び耐久性を有するもの。					
76. 44.	390 kg×最大使用者数の静荷重を加	調 速 器 分解、破損又は著しい変形のないこと					
強度	える試験	ロープ 破断又は著しい変形を生じないこと。					
降下速度	<ul> <li>(1) 温度         <ul> <li>一20°C~50°C</li> </ul> </li> <li>(2) 降下高さ             ロープの長さを最大限に使用する高さ。長さ15 mをこえるものは15 mの高さ。</li> <li>(3) 荷重             25 kg, 65 kg, 80 kg若しくは100 kg,最大使用者数×65 kg若しくは80 kg又は最大使用荷重。</li> </ul>	16 cm/ s以上150cm/ s 未满。					

## 表-2 実験緩降機

番号	製造年	メーカー	構 造	備考	
1	昭和42年7月	A ≹±	遠心力ブレーキ式 (図-1の形式)	ロープ外装 は非加工品	
2	// 42 · 6	n	"	"	
3	# 43 · 10	11	n	.11	
4	n 43 · 10	л	n	n	
5	# 43 · 10	n	n	n	
6	// 43 · 10	n	"	"	
7	// 43 · 10	"	n.	"	
8	n 45 · 4	3)	n	"	
9	# 51 · 11	B 社 (II型)	n	ロープ外装は 接着加工品	
10	# 59 · 2	A 社	n	ロープ外装 は非加工品	
11	# 59 · 4	B 社 (I型)	// (図-2の形式)	ロープ外装は 接着加工品	

部品等が異るため単純な比較で性能変化を 考えることはできない。

今回の実験は装置の都合上、降下距離が 6.3 m~6.8 mと省令規格やローブ長さに比 べて短かく、降下距離が長くなればローブ 自重が加わるため降下荷重が増加し速度は 早くなっていくと思われる。

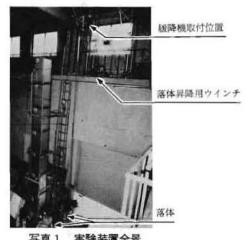


写真1 実験装置全景

## (2) 水ぬれロープによる降下速度

## ア. 目 的

ローブが水にぬれた場合の速度を確認す るため。

## イ. 方 法

ロープを1時間水に浸しておき、前(1)ウ に示した方法により降下速度を測定した。 実験に用いたのは表-2のNo.2, 5, 6で ある。

## ウ. 結果

表-3 速度測定結果

30L E1	ī	Ē	度	(cm/s)	
番号	荷重25kg	40kg	65kg	80kg	100kg
1	46	64	85	96	110
2	46	61	81	92	108
3	53	73	97	106	119
4	42	60	85	94	109
5	42	64	86	97	117
6	66	82	111	127	148
7	43	58	84	90	104
8	50	70	93	102	114
9	48	64	87	98	110
1 0	34	49	83	88	114
1 1	46	65	94	102	114

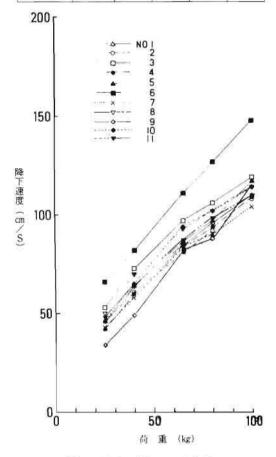


図 5 荷重に対する速度変化

表一4、図一6に示す。

この場合も荷重が重くなると降下速度が 早くなる。また、いずれもロープが水にぬ れている場合は、乾いている場合に比較し て降下速度が遅くなった。

工,考察

表-4 水ぬれロープ測定結果

番号		ī	ŧ	度 (cm/s)		
		荷重25kg	40kg	65kg	80kg	100kg
2	乾燥	46	61	81	92	108
4	水ぬれ	28	47	72	86	101
5	乾 燥	42	64	86	- 97	117
	水ぬれ	37	60	81	93	106
6	乾燥	66	82	112	127	148
	水丸れ	45	67	105	119	129

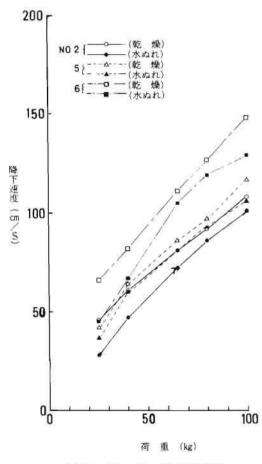


図 6 水ぬれロープの速度変化

ロープを水に浸した場合、外装が吸水により太くなるためプーリーとの摩擦抵抗が増加して降下速度が遅くなったものと思われる。なお、今回実験を行ったのは外装を接着剤で加工しないものであり、接着剤で加工を行ったものは吸水程度が異なり、ロープの太さの増加程度及びローブの通過による内部の水ぬれ程度が変るため、速度低下の程度も異ってくると思われるので、さ

らに実験を行っていく必要がある。

## (3) 油制御式緩降機の超高層降下実験

#### ア.目的

遠心力ブレーキ式の調速器は超高層から 降下を行うと温度が上昇するが、これと調 速方法の異る油制御式の性状を把握するた め。

## イ. 機 種

前2(1)イに示す油制御式緩降機

#### ウ. 方法

図-7に示すように、高さ216 mのピル

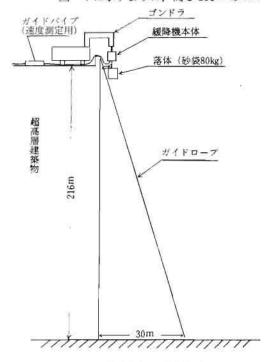
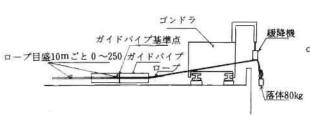


図7 油制御式の実験方法



- ローブは一端より15mの点を0mとし、10mごとに 250m点まで目盛を付けた。(ロープ全長280m)
- 2 ローブの0m点とガイドバイブの基準点を合せておき、実験開始によりストップウォッチで10mごとの印が基準点を通過する時間を計測した。

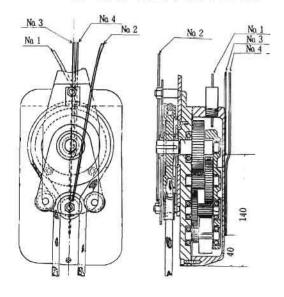
図8 油制御式の速度測定方法

の屋上からガイドロープにそって 80 kgの 落体を降下させ、図一8 に示す方法で速度、 図一9 の位置で温度を測定した。

#### 工. 結果

## (ア) 速度

表一5、図-10に示すとおりで、全体



- No.1 油温
- Na 2 中間プーリ軸近傍
- No.3 ケース上
- No.4 ケース下

図9 油制御式の温度測定位置

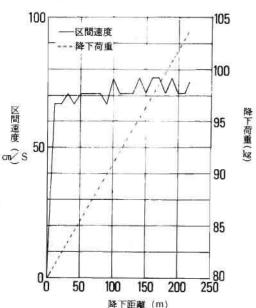


図10 油制御式の区間速度及び降下荷重の変化

表-5 油制御式の降下速度測定結果

降下距離 (m)	時間		速 度 (cm/s)				
	果	計	区間時間	平均速度	注 2 区間速度	降下荷重 (kg)	備考
	分:	秒	秒				
0	0 ;	0	0		0	80	ロープ重量約 1 kg/10m
1 0		1 5	1 5		6 7	81.1	
2 0		3 0	1 5		6 7	82.2	
3 0		4 4	1 4		7 1	83.3	
4 0		5 9	1 5		6 7	84.4	
5 0	1	1 3	1 4		7 1	85.5	
6 0	1	2 7	1 4		7 1	86.6	
7 0	1	4 1	1 4		7 1	87.7	
8 0	1	5 5	1 4		7 1	88.8	
9 0	2 :	1 0	1 5		6 7	89.9	
1 0 0	2	2 3	1 3	7 2	7 7	91.0	
1 1 0	2	3 7	1 4		7 1	92.1	
1 2 0	2	5 1	1 4		7 1	93.2	
1 3 0	3	0.5	1 4		7 1	94.3	
1 4 0	3	1 8	1 3		7 7	95.4	
1 5 0	3 :	3 2	1 4		7 1	96.5	
1 6 0	3 :	4 5	1 3		7.7	97.6	
1 7 0	3 :	5 8	1.3		7 7	98.7	
180	4	1 2	1.4		7 1	99.8	
190	4	2 5	1 3		7 7	100.9	
2 0 0	4	3 9	1.4		7 1	102.0	
2 1 0	4	5 3	1 4		7 1	103.1	
2 1 6	5 :	0 1	8		7 5	103.8	ロープ重量約0.7kg/6 cm

注 1 平均速度 = 所用時間 全降下距離

注 2 区間速度 = 10m 区間時間

の平均速度は72cm/sであった。また、 図-10からみると降下にしたがって増加 する傾向がみられた。

## (イ) 温度

表-6,図-11に示す。

初期の時点では、中間プーリー軸近傍 が最も早く上昇したが、落体が地上に到 着する時点では油温が61.6℃となり、測 定点の中で最も上昇した。

## 才 考 察

- (7) 図一10からわかるように、降下するにしたがい、ローブ自重が加わるため降下荷重が増加しており、このため降ドするにしたがい、速度が上昇する傾向を示したと思われる。
- (イ) 初期の時点で中間プーリー軸近傍の温度上昇が大きかったのは、軸受の摩擦に

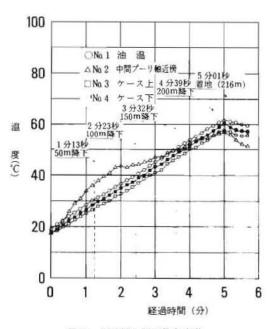


図11 油制御式の温度変化

表-6 油制御式の温度測定結果

経過時間		温		度(	°C)	(31:	
分秒		No 1油 温 No 2 中間プー		Na 3ケース上 Na 4ケース下		備考	
0	0	18.8	17.0	17.3	17.5	実験開始	
	1 0	20.8	19.5	18.3	18.8		
8	2 0	22.3	22.3	19.8	20.5		
	3 0	23.8	25.8	20.8	22.3		
	4 0	25.3	29.0	22.5	23.5		
-	5 0	26.8	30.8	23.8	25.8		
1	0 0	28.3	33.9	25.0	26.5		
	1 0	30.0	35.9	26.5	28.3	1分13秒で50m降下	
	2 0	31.3	37.6	27.8	29.8		
4	3 0	32.5	39.3	29.0	30.8		
	4 0	33.9	40.7	30.0	32.2	-	
Ť	5 0	35.4	42.9	31.8	33.5		
2	0 0	36.6	43.4	32.7	34.9		
	1 0	37.8	42.9	33.9	36.1		
	2 0	39.0	43.9	35.4	37.1	2分23秒で100m降下	
	3 0	40.5	44.1	36.8	38.8		
	4 0	41.9	44.8	38.5	40.0		
	5 0	43.6	45.6	40.0	41.7		
3	0 0	45.1	47.0	40.7	43.2		
	1 0	46.5	47.0	41.9	44.1		
	2 0	48.0	48.7	44.4	46.1		
	3 0	49.5	49.7	45.6	47.5	3 分32秒で150m降下	
1	4 0	50.9	49.9	46.8	49.0	-	
	5 0	52.4	50.9	48.2	50.2		
4	0 0	53.8	52.6	49.7	51.6		
	1 0	55.3	53.6	50.7	53.1		
	2 0	56.7	54.3	52.4	54.5		
	3 0	58.2	54.3	53.6	55.8		
	4 0	59.7	55.5	55.5	57.5	4 分39秒で200m降下	
	5 0	60.8	56.2	57.0	58.9		
5	0 0	61.6	57.2	57.7	60.1	実験終了	
	1 0	61.1	55.8	57.2	58.9	5分01秒で落体着地	
	2 0	60.8	53.6	55.8	57.9	W 1	
	3 0	60.1	52.1	55.5	57.5		
1	4 0	59.6	51.2	55.5	57.7		

よるためと思われる。

(ウ) 遠心力ブレーキ式緩降機は、摩擦力による制動のため温度が上昇し易く、1.0 m/sの速度で累積降下距離200 m程度で約200°C前後に上昇するものがあり、1.5 m/sの降下速度では累積降下距離約400 m程度で破損する例が認められている。今回実験を行った油制御式は、216 mの連続降下でも最高温度は油温が61.6°Cで他点はこれより低く、また降下後も異常が認められなかった。したがって、繰り返し降下の場合をさらに検討する必要はあるが、遠心力ブレーキ式に比べて温度上昇の影響は少いと思われる。

## (4) 温度測定

## ア. 目 的

遠心力ブレーキ式緩降機の低高度での降 下による温度上昇を把握するため。

## イ.方法

前(1)ウと同じ装置を用い、荷重 80 kg、降 下距離 6.8 mで降下したときのプレーキド ラム、ケースの温度を熱電対を用いて測定 した。実験に用いたのは表-2 のNo.4 及び No.11である。熱電対取付位置を図-12、13に示す。

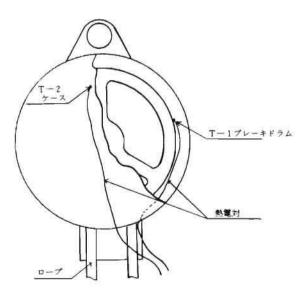


図12 No.4 緩降機温度測定位置

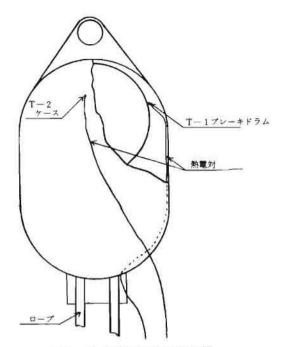


図13 No.11緩降機温度測定位置

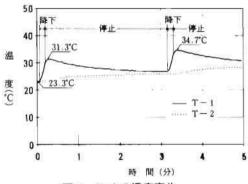


図14 No.4 の温度変化

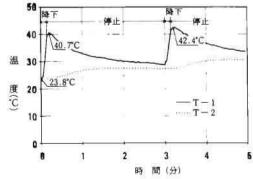


図15 No.11の温度変化

#### ウ. 結 果

図-14, 15に示す。

ブレーキドラムの温度上昇は1回目の降下で実験開始前に比較して、No.4 で  $8^{\circ}$  C。No.11で  $17.1^{\circ}$  C であった。油制御式は表 -4、5 から、20 m降下時点でも実験開始前に比較し  $3.5^{\circ}$  C  $-8.5^{\circ}$  C の上昇で、遠心力プレーキ式の方が上昇しやすかった。また、2 回目は 1 回目より高くなった。

今回は6.8 mと降下距離が短かったので、 今後実験を行う緩降機のローブの最大使用 長さでの計測も行っていく予定である。

## 4. おわりに

緩降機を救助器具として用いた場合には、訓練、 災害現場等で用いるため使用頻度が高く、火災現場で火炎に接することなども考えられる。したがって耐久性、安全性等について今回の実験をさらに進めてゆくとともに、ロープについても、接炎、 損耗等を考慮した強度実験等を行っていく予定である。

## 5. 参考文献

(1) 「索道の非常救出システムの選定基準に関する研究」

運輸省交通安全公害研究所