



ASFALTTIKALLIO OY

Geometrian korjaus koneohjauksella Vt 7

Helsinki 10.10.2017

Kokemuksia kohteelta



ASFALTTIKALLIO OY

Kohde

- KASSU 2016 ETA 4 kohde
- 19 erillistä osuutta (S1 ja S2)
- Korjattavien osuuksien pituudet vaihteli 100 m – reilu 2 km

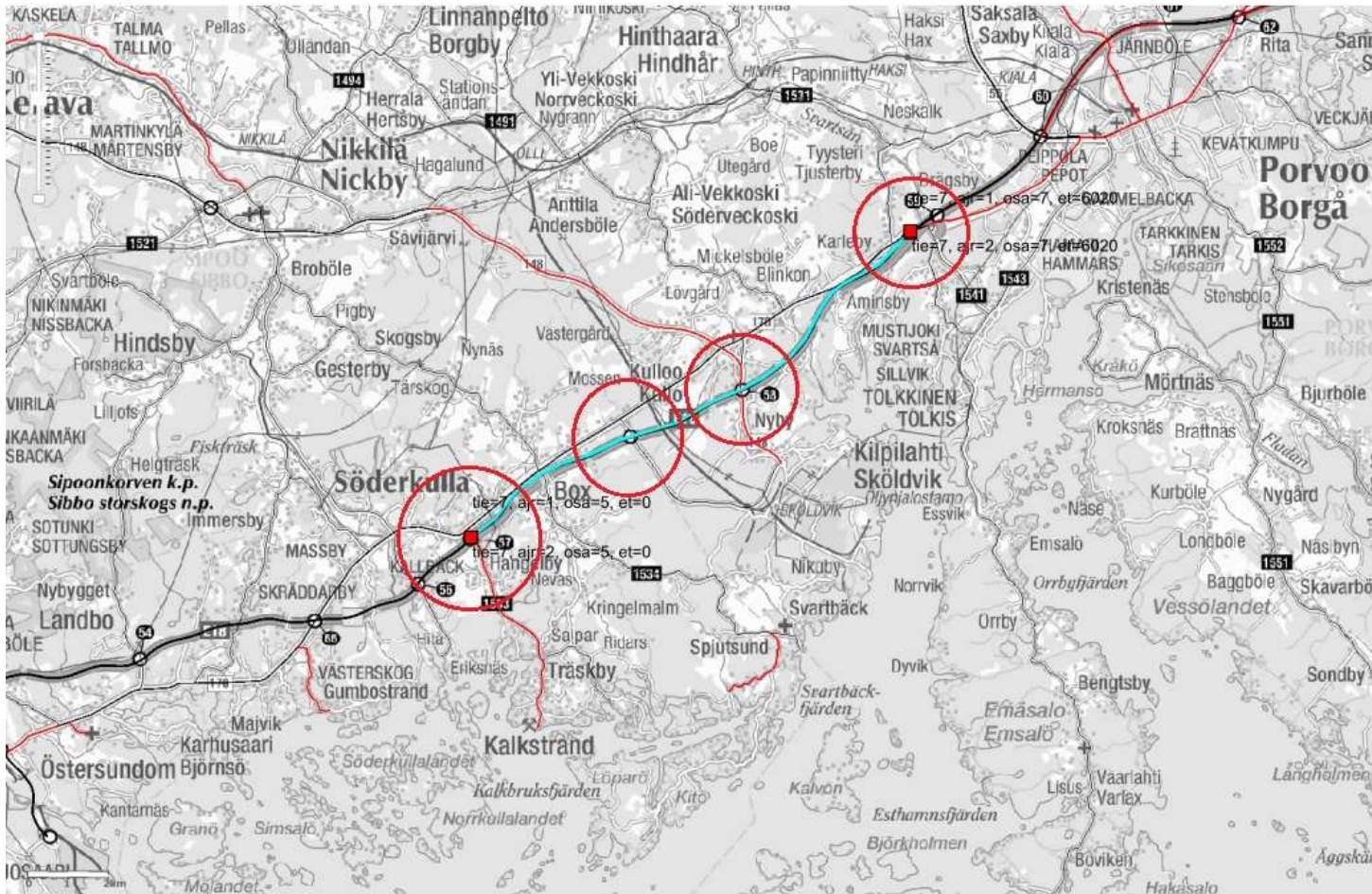
Lähtötilanne

- Mittapisteverkoston rakentaminen
- Tehtiin tarkistusmittauksia
- Suunnitelmissa huomattiin heittoa
- Mittausdataa ei oltu kohdistettu riittävällä tarkkuudella
- Mittaustulokset toimitettiin suunnittelijalle
- Tämän jälkeen saatiin toimiva koneohjausmalli

Liikennejärjestelyt

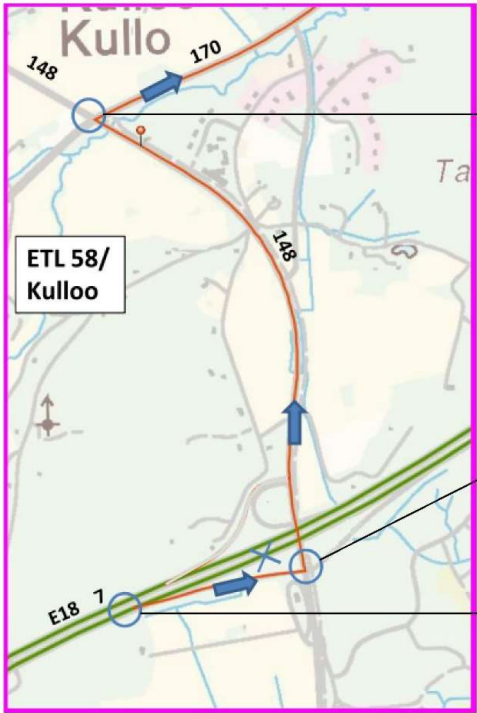
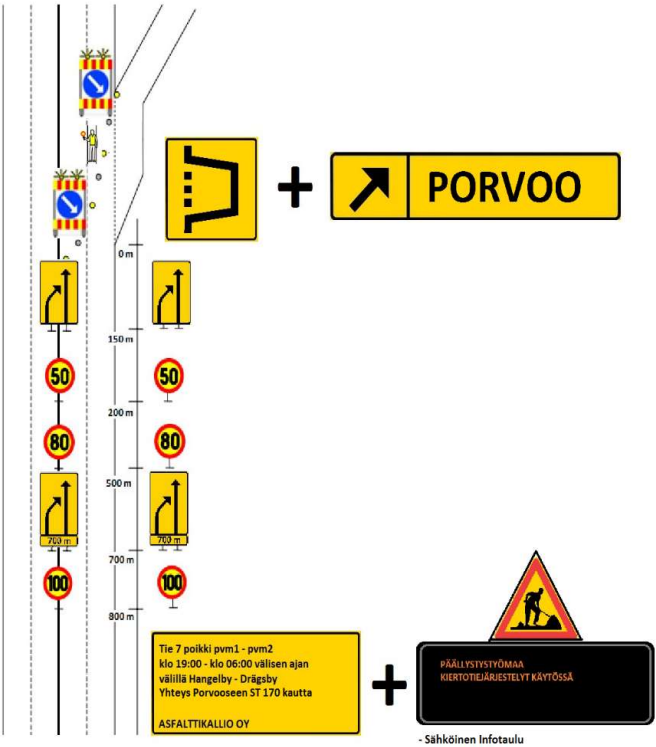
- Rekat olisivat katkaisseet yhteyden takymetrin ja koneen väliltä.
- Rakennettiin kiertotiejärjestelyt aina ramppiväli kerrallaan. Liikenne kulki tien 170 kautta.
- Työturvallisuusnäkökulma!

Kiertotiejärjestelyiden sijainnit



ASFALTTIKALLIO OY

Kiertotiejärjestelyt



ASFALTTIKALLIO OY

Geometrian korjaaminen

- Vt 7 kunto ennen (epätasaisuuksia, pomppuja jne.)
- Koneohjauksella saatiin pituus- ja sivusuunnassa olevat heitot korjattua kerralla. ”Silmällä” näiden korjaus vaikeaa.
- Katualueella vastaavan työn toteutus perinteisin menetelmin. Moottoritieympäristössä korkea ajonopeus asettaa omat vaatimuksensa sivu- ja pituuskaltevuuksien muutokselle.



Geometrian korjaaminen

- Pimeys haittasi takymetrin asemointia (Yötyö)
- Sumu haittasi ajoittain takymetrin toimintaa
- Vt 7:lla maasto tasaista. Ei saatu takymetriä kovin korkealle. Jouduttiin siirtämään useasti.
- Takymetrimittauksen tuomat rajoitteet (mm. toimintasäde)

Geometrian korjaaminen

- Pientareilla paikoitellen vanha päällyste meni puhki.
- Muutamissa kohdissa jouduttiin muotoilemaan tien pientareet (jäi ylös tien pintaan nähden)

Geometrian korjaaminen

- Nopeat kaltevuuden muutoskohdat haastavia automatiikalle.
- Mittamies tarkisti toteutunutta työn laatua koko ajan.
- Muutamat kohdat jouduttiin tekemään ”käsiajolla” mittamiehen merkkien mukaisesti.
- Tasausmassalla korjattaessa massamäärän pitää olla riittävän suuri koko ajan (minimipaksuus)

Kiitos!