

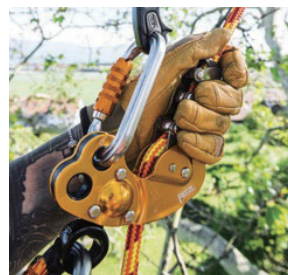
全ての樹上作業が高所作業車やはしご等で行えるわけではありません。このような場合、アーボリストはロープを使用した技術でアクセスし、作業します。

#### 作業の例:

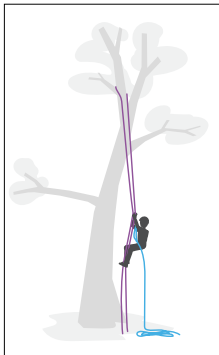
- 周囲の環境に合わせて、外観を変更したりするための観賞用樹木の剪定
- 枯れ木や枯れ枝の除去等、メンテナンス目的の剪定
- 病気にかかった樹木や危険を及ぼす可能性のある樹木の伐倒（幹を上から順に切断していく方法）

#### 技術の特徴:

- 地上からのアクセスは、通常スローラインが取り付けられたスローバッグを投げることから始まります。スローラインはアクセス用のロープを枝にセットするために使用されます
- 樹上では、安定性を高め、潜在的な墜落距離を抑えるため、作業用ロープに体重をあずけた状態で移動します
- ハンドソーやチェーンソー等の工具を使用する際には、2つの独立した確保用システムが必要です

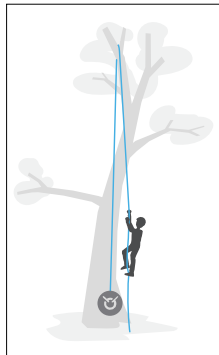


## ツリーアクセス



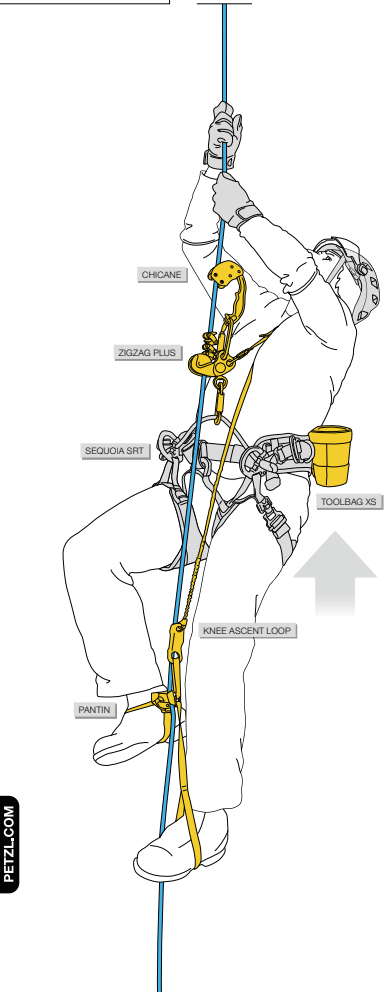
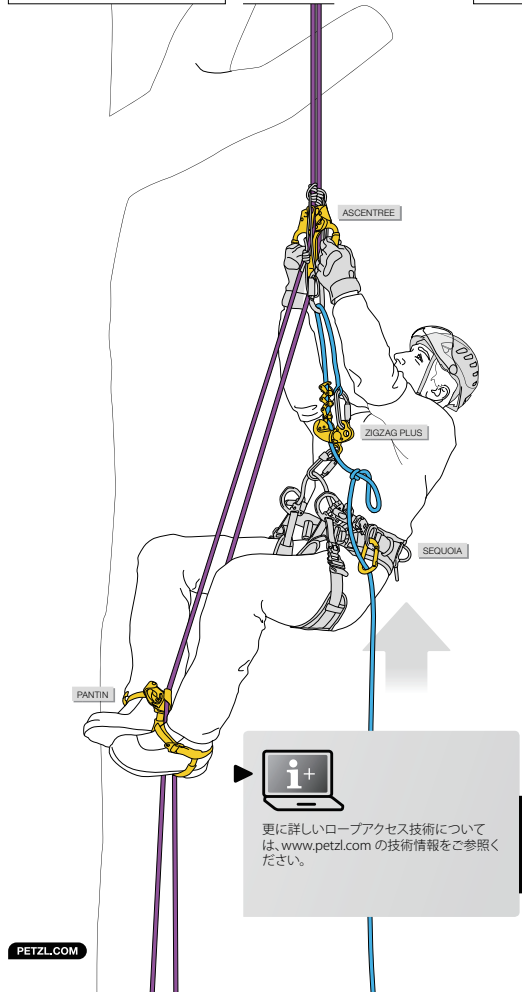
### ダブルロープアクセス技術

作業者はアクセスロープ (紫色) を登ります。蜂に襲われた時等には、作業用ロープ (青色) を使用してすぐに下降できます。ZIGZAG から出ている末端側のロープは、ミュールノットやその他の解除可能なノットで固定します。この登高技術は汎用性が高いため様々な状況に対応し、また作業中にアクセスロープを使用できる状態にしておくことができます。

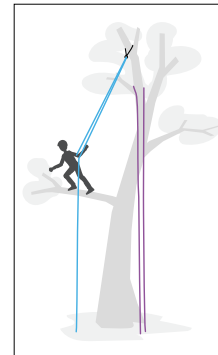


### シングルロープアクセス技術

アクセスロープは幹の基部に固定し、適切な枝にロープを通してセットします。アクセスロープは作業にも使用します。シングルロープでは、必ず ZIGZAG に CHICANE を併用してください。この技術はスピーディーなアクセスを可能にし、またロープクランプ KNEE ASCENT を使用することで効率的な登高が可能になります。

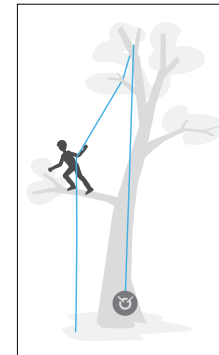


## 樹冠内の移動



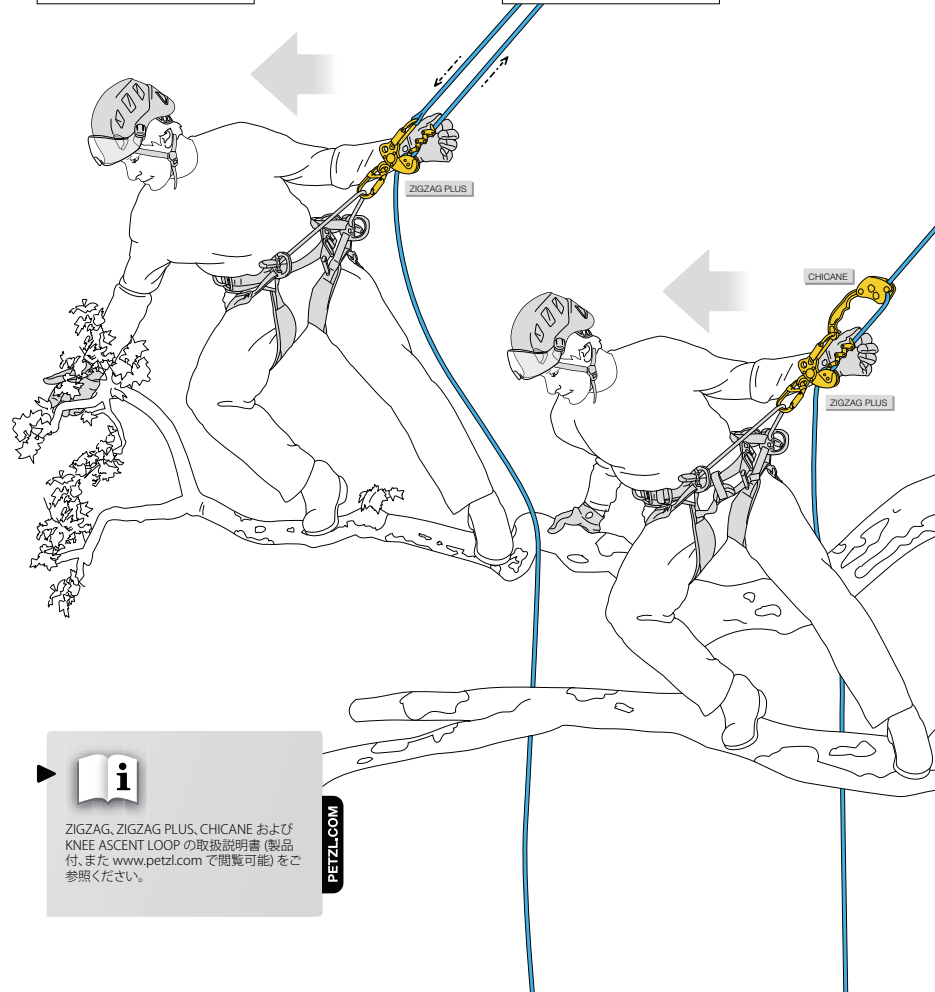
### ダブルロープ技術での移動

作業用ロープは、樹上の適切な枝にセットされたフォールスクロッチを通してダブルの状態でセットします。樹冠内のあらゆる方向に簡単に移動することができます。またリムウォークの際に高いサポート性を発揮します。



### シングルロープ技術での移動

アクセス用ロープと作業用ロープは同じロープを使用するため設定変更の必要がありません。アンカーとして使用している枝の信頼性が確認できている場合、アーボリストは吊用の高さまで登る必要はなく、作業箇所に直接アクセスできます。ロープは固定された状態のため、枝との接触によるロープの流れの影響はありません。アーボリストは移動の効率性を損なうことなくあらゆる方向へ移動することができます。



更に詳しいロープアクセス技術については、[www.petzl.com](http://www.petzl.com) の技術情報をご参照ください。

ZIGZAG、ZIGZAG PLUS、CHICANE および KNEE ASCENT LOOP の取扱説明書 (製品付、また [www.petzl.com](http://www.petzl.com) で閲覧可能) をご参照ください。

こちらに掲載されている内容は全てを網羅するものではありません。他の項や取扱説明書、技術資料もご参照ください。技術的なトレーニングは必ず行ってください。