

岡山大学 正員 竹宮宏和  
 ○佐伯建設 正員 牛島一哉

1. まえがき 本研究は、図1に示すような高橋脚橋の地震に対する橋軸直角水平方向の振動解析を取り扱ったものである。この目的のためには、通常マトリックス解析法が適用できるが、ここでは、梁と基本単位と考えた動的剛性マトリックスを用いて、全体系のつりあい方程式を導いている。応答解析は橋脚下端での入力を対象に、構造物の周波数応答関数を計算し、高速フーリエ変換を使用する。

2. 解析手法 地盤が十分に剛であると仮定し、橋脚下端を固定とする。橋桁と橋脚は橋軸直角方向の挙動に対して剛節状態とし、それぞれの曲げ変形を対象とする。また橋桁は各径間において、橋脚もそれぞれ一様な断面諸元を有する場合を考える。図1に、各部分の枝端モーメントおよびせん断力を示す。まず要素としての梁の曲げ振動は

$$EI \frac{\partial^4 v}{\partial x^4} + \mu \frac{\partial^2 v}{\partial t^2} = 0 \quad (1)$$

に与えられるから、調和振動時の解は

$$v(x) = A \cos\left(\frac{\lambda x}{l}\right) + B \sin\left(\frac{\lambda x}{l}\right) + C \cosh\left(\frac{\lambda x}{l}\right) + D \sinh\left(\frac{\lambda x}{l}\right) \quad (2)$$

ここに、 $\mu$ : 単位長さ当り質量、 $EI$ : 曲げ剛性、 $l$ : 部枝長、 $\omega$ : 円振動数、 $\lambda = l(\mu\omega^2/EI)^{1/4}$ 、そして係数  $A \sim D$  は境界条件より決定される。式(2)を基に、断面力～変形の関係が動的剛性マトリックスを通して次式のように表わされる。

$$\begin{Bmatrix} Q_A \\ M_A \\ Q_B \\ M_B \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{EI}{l^3} F_0(\lambda) & & & \\ -\frac{EI}{l^2} F_1(\lambda) & \frac{EI}{l^2} F_2(\lambda) & & \\ \frac{EI}{l^3} F_3(\lambda) & -\frac{EI}{l^2} F_4(\lambda) & \frac{EI}{l^3} F_5(\lambda) & \\ \frac{EI}{l^2} F_6(\lambda) & \frac{EI}{l} F_7(\lambda) & \frac{EI}{l^2} F_8(\lambda) & \frac{EI}{l} F_9(\lambda) \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_A \\ \theta_A \\ v_B \\ \theta_B \end{Bmatrix} \quad (3)$$

Sym.

$$\begin{cases} F_1(\lambda) = -\lambda \frac{\sinh \lambda - \sin \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1} \\ F_2(\lambda) = -\lambda \frac{\cosh \lambda \cdot \sin \lambda - \sinh \lambda \cdot \cos \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1} \\ F_3(\lambda) = -\lambda^2 \frac{\cosh \lambda - \cos \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1}, \quad F_4(\lambda) = \lambda^3 \frac{\sinh \lambda + \sin \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1} \\ F_5(\lambda) = \lambda^3 \frac{\cosh \lambda \cdot \sin \lambda + \sinh \lambda \cdot \cos \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1} \\ F_6(\lambda) = \lambda^2 \frac{\sinh \lambda \cdot \sin \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1}, \quad F_7(\lambda) = -\lambda \frac{\cosh \lambda \cdot \sin \lambda + \sinh \lambda \cdot \cos \lambda}{\cosh \lambda \cdot \cos \lambda - 1} \end{cases}$$

上式で  $\lambda = 0$  とすれば、通常の静定マトリックス解析における剛性マトリックスが得られる。図1の解析対象モデルに対して、各橋桁径間、各橋脚に式(3)を立てることのできるが、橋桁は水平並進のみの横力を有すると仮定して、独立変数と橋桁と橋脚の接合点の水平並進量のみを採る。まず橋桁部を考慮し、式(3)の剛性マトリックスと、接合点で、3における連続条件より重ね合わせる。さらに、橋脚の仮じれを無視するので、橋脚に影響する力はせん断力のみとなる。これを式で表わすと

$$\begin{Bmatrix} R_1 \\ R_2 \\ R_3 \\ R_4 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \left[ \frac{EI}{l^3} F_0(\lambda) \right]_{q_1} & & & \\ \left[ \frac{EI}{l^3} F_3(\lambda) \right]_{q_1} & \left[ \frac{EI}{l^3} F_0(\lambda) \right]_{q_1} + \left[ \frac{EI}{l^3} F_6(\lambda) \right]_{q_2} & & \\ 0 & \left[ \frac{EI}{l^3} F_4(\lambda) \right]_{q_2} & \left[ \frac{EI}{l^3} F_5(\lambda) \right]_{q_2} + \left[ \frac{EI}{l^3} F_8(\lambda) \right]_{q_3} & \\ 0 & 0 & \left[ \frac{EI}{l^3} F_7(\lambda) \right]_{q_3} & \left[ \frac{EI}{l^3} F_9(\lambda) \right]_{q_3} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{Bmatrix} \quad (4)$$

Sym.

ここに  $R_i$ : 橋脚  $P_i$  の上端にかかるせん断力、 $v_i$ : 接合点  $i$  における絶対変位、添字  $q_i$  は橋桁  $q_i$  における値を示している。

つぎに、各橋脚について考える。境界条件は、下端において  $\{v_i\}_{P_i} = \{v_{P_i}\}$ 、 $\{\theta_i\}_{P_i} = \{0\}$  および上端において  $\{v_i\}_{P_i} = \{v_i\}$ 、 $\{M_i\}_{P_i} = \{0\}$  である。 $v_{P_i}$  は橋脚  $P_i$  の下端における入力変位、添字  $P_i$  は橋脚  $P_i$  についての値である。また橋脚上端のたわみ角は、このとき  $v_{P_i}$  と  $v_i$  により表わすことができる。従って

$$\{R\}_P = [K_{ii}]_P \{v_i\} + [P_{ii}]_P \{v_{P_i}\} \quad (5)$$

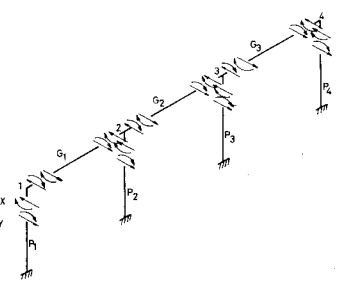


図1 解析対象モデル

ここで  $K_{ii} = \left[ \frac{EI}{l^3} F_0(\lambda) - \frac{EI}{l^3} \frac{F_0(\lambda)^2}{F_2(\lambda)} \right]_{R_i}$ ,  $P_{ii} = \frac{EI}{l^3} F_0(\lambda) - \frac{EI}{l^3} \frac{F_0(\lambda)F_2(\lambda)}{F_2(\lambda)}$  である。以上より、全体系をつりあぐは、橋桁と橋脚上端のせん断力のつりあい条件  $\{R\}_g + \{R\}_p = 0$  から、一般に

$$[K]\{u\} = -[P]\{v_g\} \quad (6) \quad \text{あるいは} \quad \{u\} = [K]^{-1}[P]\{v_g\} \quad (6')$$

と求められる。ただし  $[K] = [K]_g + [K]_{ii}_p$ ,  $[P] = [P]_{ii}$ , そして  $[K]_g$  は式(4)の係数マトリックスである。式(6')より  $[K]^{-1}[P]$  は応答倍率となる。右側の入力が加速度であれば、左側の応答も絶対加速度を与えうことになる。実際の地震入力に対する応答解群では、加速度あまりは変位入力オフーリエ変換をまず計算し、それ以上記の応答倍率を乗じ、その後逆フーリエ変換と取り去る方法が適用される。この目的のためには、高速フーリエ変換(FFT)を使用する。ところで、構造物の耐震解析のためには、構造物自体の振動特性をも把握しておく必要がある。そこで解析対象モデルの固有振動モードを、式(6)から  $\{v_g\} = 0$  として調べる。

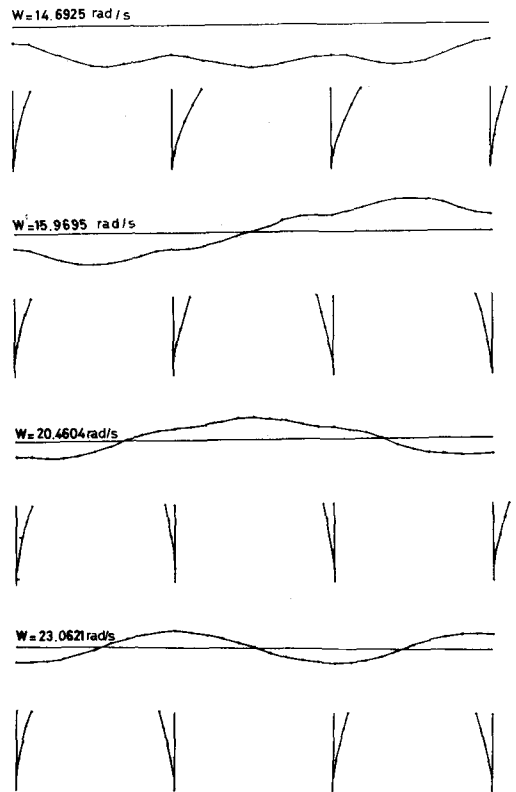
### 3. 解析例

図1の解析対象モデルに対する断面諸元を表1に掲げる。これは本四連絡橋の第一洲高架橋の1床と基に基づいて作成したものである。

表1. 橋桁及び橋脚の断面諸元

DIMENSIONS STRUCTURES	L(m)	E(t/m <sup>2</sup> )	I(m <sup>4</sup> )	$\mu(t \cdot s^2/m)$
GIRDER 1	120	$2.1 \times 10^7$	76.9	6.44
2	120	$2.1 \times 10^7$	76.9	4.29
3	120	$2.1 \times 10^7$	76.9	6.44
PIER 1	58	$2.69 \times 10^6$	4720	18.9
2	58	$2.69 \times 10^6$	4720	18.9
3	58	$2.69 \times 10^6$	4720	18.9
4	58	$2.69 \times 10^6$	4720	18.9

図2は、解析結果の3つの固有振動モードを表わしたもので、これより橋脚においては1次モードが卓越し、橋桁における1次、2次モードを組み合わせて全体系の低次モードを形成していることが判かる。地震応答結果については、当日述べる予定である。



モード形状

図2. 固有振動モード

### 参考文献

- (1) Koloušek, V.: Dynamics in Engineering Structures, Butterworths, London, 1973, pp. 69-81
- (2) 土木学会, 高橋脚橋梁の耐震設計に関する調査研究報告書, 昭和51