

軟質岩盤の動的繰り返し変形特性(弾性一粘性)と地震時応答解析

電力中央研究所

○林正夫, 北原義浩

藤原義一, 駒田廣也

1 目的 比較的に風化・節理・固結度などのために軟質な岩盤に、発電所・橋脚などを設ける際に、地震時応答解析に用いるべき構造物と岩盤の接觸部の近傍の弾性や粘性は、動的繰り返し変形の現地試験によって求めらのが一つの方法であろうと考え、動的変形試験装置を試作し、数ヶ地点で試験を実施してみた。そして、試験の結果から激震時に相当する動的応力の水準と卓越する震動周波数帯域での動的弾性と粘性をまとめ、従来がこなれてきた弾性波試験による動的弾性率よりは静的変形試験による静的弾性率と比較検討した。ついで地上構造物と軟質岩盤との連成震動解析への物性試験結果の適用方法を示し、震動の粘性減衰定数が従来、経験的に導入されてきたものに対し、計算的に導入する手法を提案した。今後さらに軟岩における試験例を増すことと粘弹性数値表現の改良を図り度。

2 岩盤の動的繰り返し変形試験法 (1) 試験装置

図1のよう従来の静的な試験装置の油圧ジャッキを油圧サーボ型式のバイオブレーテーに代え、別に油圧制御装置と動的変位測定・記録装置を備えることとしたものである。表1に装置の主要な仕様を示してある。載荷圧 σ_0 は静的圧力 σ_s と動的繰り返し圧力 σ_d より成り

$$\sigma = \sigma_s + \sigma_d$$

$$= \sigma_s + \sigma_d \sin \omega t$$

----- (1)

載荷圧周波数 f は
0.01~6%が実用の範囲である。

表 1 現場用動的岩盤試験装置

載荷装置: 最大油圧200kg/cm ² , 油量36L/分,
最大出力50t, 電気容量15kW,
動的振幅±1mmで5サイクル, 荷重検出方式で精度±0.5%F.S.
油圧制御装置: 発振周波数0.001~1000c/s, 出力波形は正弦波, 矩形波, 鏡波, 任意波
サーボアンプ, 直流型で感度0.1V/30mA
測定装置, 動ひずみアンプDS6/RX, 差動変位ピックTRK-50(総合計数), 電磁オシロEMO-121

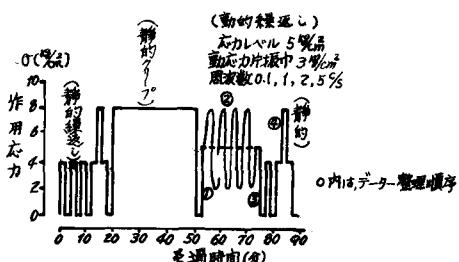


図2 載荷パター

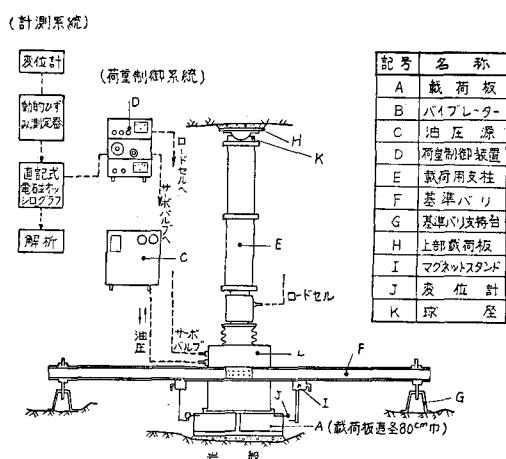


図-1 動的くりかえし試験装置と計測のプロセスダイヤグラフ

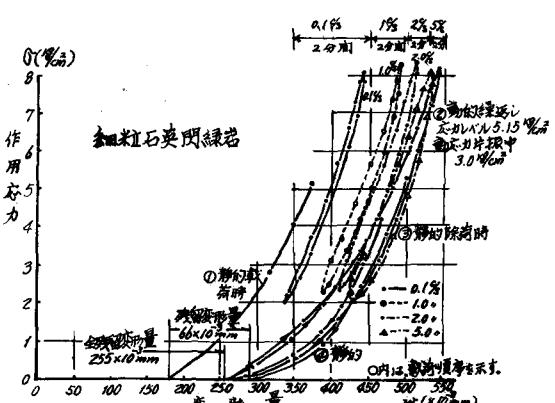


図3 変形と作用応力の関係の例

(2) 動的繰り返し弾性率 E_d は載荷盤の半径 r と動的変位を w_d とすれば次式となる。

$$E_d = (1 - \nu^2) \pi r \sigma_d / (2 w_d) \quad \dots \dots \dots (2)$$

図2に載荷バターン、図3に荷重一変位曲線、図5に載荷圧周波数一動的繰り返し弾性率を示す。動的変位 w_d は動的応力 σ_d より位相の遅れ角 δ を生じ次式となる。

$$w_d = w_0 \sin(\omega t - \delta) \quad \dots \dots \dots (3)$$

以下では応力 σ_d とひずみ ϵ_d の関係について論じて論を進める。

$$\sigma_d = \sigma_0 e^{i\omega t} \quad \dots \dots \dots (4)$$

$$\epsilon_d = E_d e^{i(\omega t - \delta)} \quad \dots \dots \dots (5)$$

ひずみ速度 $\dot{\epsilon}_d$ は次式となる。

$$\dot{\epsilon}_d = i\omega \epsilon_d = \omega \epsilon_0 e^{i(\omega t - \delta + \frac{\pi}{2})} \quad \dots \dots \dots (6)$$

すなわち図6の複素数表示において ϵ_d のベクトルより $\dot{\epsilon}_d$ のベクトルは $\pi/2$ だけ進相状態にある。図5にて、静的な E の小さい軟質岩盤は周波数とともに E_d が大きな値になり易い傾向のように見受けられる。

(3) 弾性率 E と粘性係数 η

上述の E_d が周波数に依存しているので、次のように弾性率 E の他に粘性係数 η を導入して、 E_d を E と η に分解し、周波数に依存しない2つの係数で表現し得るかどうか調べる。この際次のように定義する。

$$E = (\dot{\epsilon}_d \text{ 同じ位相にある応力}) / \epsilon_d \quad \dots \dots \dots (7)$$

$$\eta = (\dot{\epsilon}_d \text{ 同じ位相にある応力}) / \dot{\epsilon}_d \quad \dots \dots \dots (8)$$

一方、 σ_d は複素数平面上で互に直角な成分に分け得るので、

$$\begin{aligned} \sigma_d &= E_d \epsilon_d + \eta \dot{\epsilon}_d = (E + i\omega \eta) \epsilon_d \\ &= E_d \epsilon_d \quad \dots \dots \dots (9) \end{aligned}$$

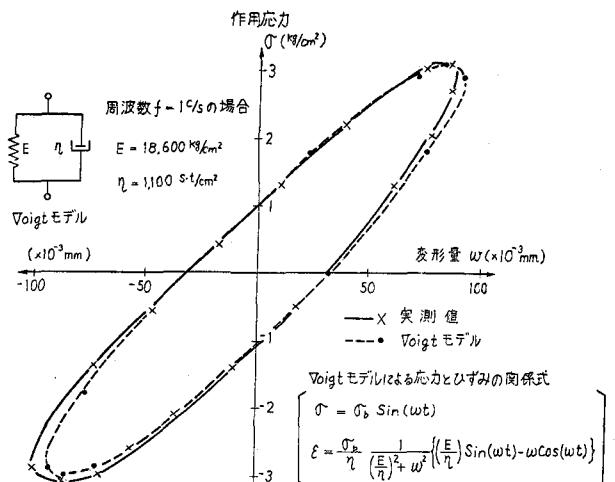


図4 Voigtモデルと実測値によるヒステリシス曲線の比較の例

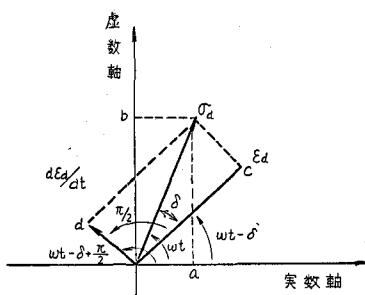


図5 応力 σ_d 、ひずみ ϵ_d 、ひずみ速度 $d\epsilon/dt$ の複素数平面での表示

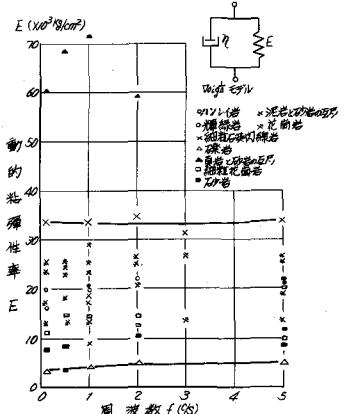


図7 軟岩の動的粘弹性率 E (周波数 f に依存しない形にした値)

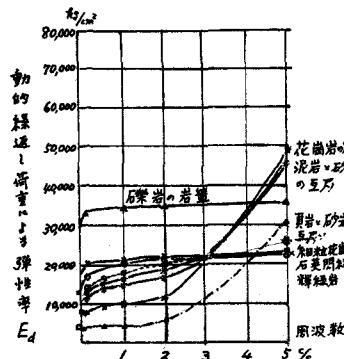


図6 載荷圧の周波数と弾性率の関係

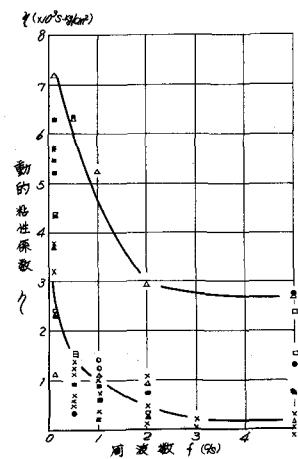


図8 軟岩の粘性係数 η

$$E_d = \frac{\sigma_d}{\varepsilon_d} = (\sigma_0 / \varepsilon_0) e^{i\delta} \quad (10)$$

$$E = (\frac{\epsilon_0}{\epsilon_d}) \cos \delta \quad \dots \dots \quad (11)$$

また、 w_j は E_d の虚数部なので

$$\gamma = \frac{1}{\omega} (\sigma_b / \varepsilon_b) \sin \delta \dots \dots (12)$$

これらの式の中の μ を定めると
ヒストリシス ループの図4に
おいて、一周期の間のひずみエネ
ルギーWは

$$\begin{aligned}
 W &= \int_0^{2\pi} dW = \int_0^{2\pi} (E E^2 \sin \\
 &= \int (E E^2 \sin \omega t \cos \omega t dt + \\
 &\quad E E^2 \sin^2 \omega t \tan \omega t dt \\
 &= E^3 E + \pi E^2 \omega? = W_E + W? \quad \dots (13)
 \end{aligned}$$

一周期の間のひずみエネルギーの

失率

となり、ループ面積と弾性エネルギーを示す三角形面積 M_E の比を因式的に求め次式により δ を定め得る。式(11)と式(12)より E と γ を求めた。

図7と図8は E と ζ の周波数との関係を示す。図7の E は略、周波数に關係なく一定の値を示していゝが、図8の ζ は静的くりかえしの場合の ζ と 3% 近辺の場合の ζ が異なつており、未だ2要素モデルでは広い周波数帯域をカバーできるとは認め難い。この理由はモデルそのもの他に、荷重履歴や筋理が次第に繰り返すことによる影響なども含めて考えておく必要があう。実用上は 3% 近辺の動的現象を主として論じるので、その近辺の周波数帯域での ζ を 数値解析における粘性係数として用ひることは許容されよう。

図4にはヒステリシスループの実測値と、次式のように $E \times \gamma$ の数値表現と計算値を比較しておいた。この図のように両者は略似しており一周期の間では妥当であるが、連續繰り返しの間に、軟岩による積層変位が残留するので、その影響は別に一つ粘性ダッシュボットを直列に追加する必要がある。

$$\dot{\sigma}_d(t) = E \varepsilon_d(t) + \gamma \frac{d\varepsilon_d(t)}{dt} \quad \dots \dots \quad (16)$$

生積分す 3 ハ、

$$x(t) = e^{-(\frac{\xi_1}{2})t} \left[\frac{\xi_0}{2} \frac{1}{\left(\frac{\xi_1}{2}\right)^2 + \omega^2} \right] \left[e^{\frac{\xi_1}{2}t} \left(\frac{\xi_1}{2} \sin \omega t - \omega \cos \omega t \right) + \omega \right] \quad (17)$$

3 岩盤の弾性率の各種試験法による値の比較

表2には静的変形係数 E_s 、動的繰り返し弾性率 E_d 、弾性波による動弾性率 E_v の比較を各地で実施した結果を一覧表にまとめた。 E_d は E_s の 1.3 倍～1.4 倍となることが多い、精々 2 倍となりである。 E_v は E_d の 4 倍～12 倍に分布しており単純には考え難い。ハザードレベル、構造物近傍の特殊岩盤の動的モバネ常数を考える際には E_v を割り引いて考えが必要があろう。その際の割り引くため

表 2 岩盤の弾性率の各種試験法による値の比較

岩盤	靜的変形試験 E_s kg/cm ²	動的継返し試験 E_d kg/cm ²	弾性波試験 E_v kg/cm ²	比率		
				E_d/E_s	E_v/E_s	E_v/E_d
石英岩	37,000~44,000	63,000~8,000	320,000	1.7~1.8	7~9	4~5
頁岩・砂岩・互層	4,200~5,000	4,700~5,800	67,000	1.1~1.0	12~16	14~18
石少岩	5,000~10,000	14,000~22,000	130,000~160,000	1.4~4.0	13~16	7~12
細粒花崗岩	3,000~10,000	12,000~17,000	10,1000~18,000	1.2~4.0	10~20	6~15
泥岩・砂岩互層	9,300~3,600 12,700~18,700	8,500~11,400 13,000~26,000	49,200 66,000	1.3 1.5	5 4~5	4~5 3~4
班氏1岩	16,000	20,000~23,000	—	1.9~2.0	—	—
輝綠岩	17,000	18,500~22,000	56,000	1.1~1.3	2.8	—
細粒石英閃綠岩	18,000	34,000~35,000	434,000	1.9	24	12~13
>凝灰岩	100,000~116,000	230,000~250,000	430,000	1.9	3~4	1.8
"	109,000	125,000	445,000	1.3	4.5	3.5
"	39,000~33,000	50,000~60,000	413,000	1.7	12~14	8
"	18,000~24,000	270,000~290,000	303,000	1.3	1.5	1.1
粘板岩	15,000~25,000	220,000~250,000	385,000	1.5	1.5~2.5	1.6
"	9,8000	110,000~125,000	445,000	1.3	5	4

一つの方法は構造物と岩盤との接触面近くは E_d を適用し、深いところでは E_v を適用しその間では漸変させた値を用いることであろう。つぎにこの考え方による連成震動解析を略説する。

4 物性試験値の連成震動解析への適用

激震時には構造物との接觸部の岩盤は動的応力水準が高く、応力周波数は比較的低いので、これらを考慮した E_d にもとづく E を適用し、深い岩盤では岩盤本来の波動であるので E_v を適用し、図9のように三次元的き有限要素によって岩盤の E を各要素ごとに与えた。その際、要素の特性減衰行列は次式によつて与えられる。⁽¹⁾

地上構造物は重量 65,000 トン、固有周期

4.8 % の振動系で、三次元岩盤との連成震動数值解析を

行ない、一例として図10 の上の波形のように基礎の接觸部の応力応答を得た。

図10の下の波形は比較のために示した砂地盤の場合である。これらの等価粘性減衰係数 α は従来は経験的に定めていたが、この解析の過程で得た。

$$f_m = \frac{1}{2\omega_m M_m} \{g_m^T [C] g_m\} \quad \dots \quad (19)$$

w_m : 固有角振動数, M_m : 規準質量, g_m : モードベクトル, $[C]$: $[C]^E$ を合成した粘性減衰行列

にて、近似的に走まり、泥岩基礎の場合、第1次モードのロッキンゲ振動に対する 2%, 第2次モードのせん断振動に対する 10%, 第3モードの上下動に対する 7% であった。

5 結ぶ 本報告の手法により、減衰特性がある程度、物性試験に根據をもつて解明が図れよう。

$$[C]^E = \frac{(1+\nu)(1-2\nu)}{E(1-\nu)} \begin{pmatrix} 1 & \frac{\nu(1-\nu)}{2} & 0 & 0 & 0 \\ \frac{\nu(1-\nu)}{2} & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \dots \quad (18)$$

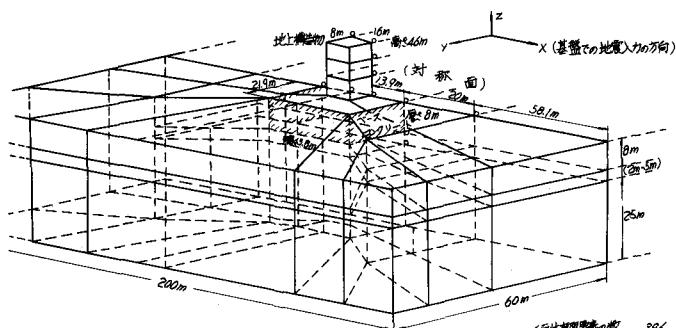
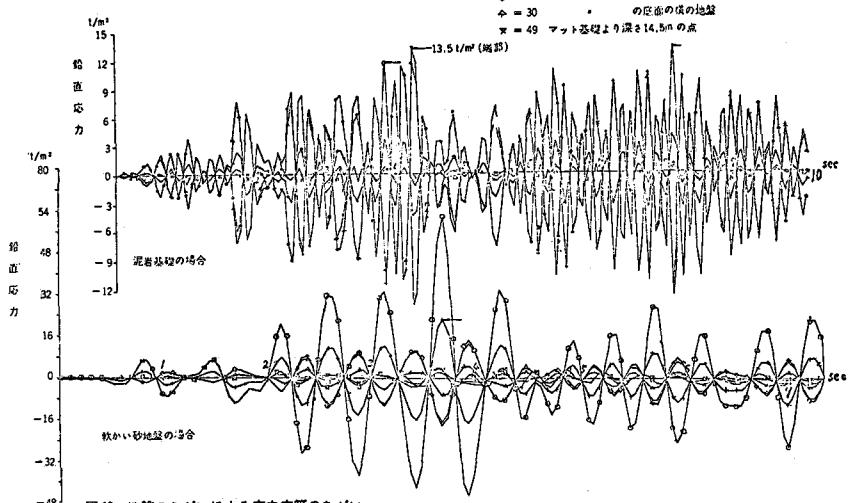


図9 地上構造物と地盤の三次元有限要素モデル

イ面体有限要素の数 396
六面体有限要素の数 66
可動節点の数 66
井戸底成分の数 24
統節点の数 140

○ = 3 深さの頂点
○ = 9° マット基礎の衝突地盤
△ = 7 マット基礎内の中心
+ = 27 マット基礎の底面の接觸
× = 28 * の位置の中心
◇ = 29 * の地盤の地盤
◆ = 30 * の底面の地盤
■ = 49 マット基礎より深さ 14.5m の点



[参考文献] (1) 林 正夫, 北原義浩, 駒田広也 “連續体の三次元震動解析” 電力中央研究所報告 No.71013, 1971

(2) 林 正夫, 北原義浩, 藤原義一, 駒田広也 “三次元地盤の粘性を考慮した、地上構造物と地盤の地震時連成震動の有限要素解析” 電力中央研究所報告 (印刷中), 1973

IN-SITU REPEATED LOADING TEST OF DYNAMIC ELASTICITY AND VISCOSITY OF ROCK MASSES

— AN APPROACH TO INTERACTIVE EARTHQUAKE RESPONSE ANALYSIS
BETWEEN STRUCTURE AND ROCK FOUNDATION —

Masao HAYASHI *

Yoshihiro KITAHARA *

Yoshikazu FUJIWARA *

Hiroya KOMADA *

(*Central Research Institute of Electric Power Industry, Abiko City,
Chiba Pref. Japan)

Summary

In-Situ dynamic repeated loading of rock masses was carried out in similar method as usual static loading in test adt. Dynamic elasticity and viscosity of rock masses were evaluated in comparatively lower frequency $0.1 \sim 5 \text{ Hz}$ and in larger dynamic stress $> 10 \text{ t/m}^2$ than the usual propagation test of elastic wave.

This test is aimed at an introduction of viscosity of rock masses to the interactive earthquake response analysis between structure and soft rock foundation.

Results of the modulus of deformability at the dynamic repeated loading shows clear dependency on stress frequency. Then, viscoelastic analysis of the test data was made based on the two-element Voigt model, and the coefficient of viscosity η was obtained.

Coefficient of viscosity and modulus of deformability were applied to the three-dimensional earthquake response analysis by the Finite Element Analysis, and damping ratios for each vibration modes were evaluated by the Eigen-value analysis.

Proposed procedure may be able to analyze the viscous damping of interactive earthquake response between structure and rock foundation.