

# I - 3.1 曲線桁橋の強制振動に関する基礎的研究

大阪市立大学 正員 工博 小松定夫

〃 〃 工修 中井博

## 1 まえがき

曲線桁橋の振動は、たわみ振動とねじり振動の連成問題として取扱わなければならぬ。<sup>1)</sup> そこで本研究はLagrangeの方程式によって、曲線桁橋の減衰特性を考慮した高明な運動方程式を誘導する。そして、曲線桁橋の i)自由振動、ii)周期力による強制振動、iii)移動荷重による桁のレスポンスについて明らかにしようとするものである。

従来、この種の問題は、演算子による解析的方法あるいは数値積分法が有用な手段であったが、アナログ計算機によって微分方程式を直接解くことを考へる。

## 2 基礎微分方程式

図-1に示す曲線桁橋において、水平軸y方向の変位vを小さいものとして無視すれば、鉛直軸z方向の変位wおよびx軸まわりの断面回転角βに関して次の運動方程式を得る。

$$\left. \begin{aligned} w(s,t) &= \sum_{i=1,2} \Omega_i(s) \cdot \omega_i(t), \\ \beta(s,t) &= \sum_{i=1,2} \Omega_i(s) \cdot \dot{\ell}_i(t). \end{aligned} \right\} \dots \dots \quad (1)$$

ここにΩ<sub>i</sub>は正規関数で、時尚関数ω<sub>i</sub>、ℓ<sub>i</sub>は次の連立微分方程式で与えられる。(· = d/dt)

$$\left. \begin{aligned} M_{B,i} \ddot{\omega}_i + C_{\omega\omega,i} \dot{\omega}_i + K_{\omega\omega,i} \omega_i \\ + M_{\theta,i} e_p \ddot{\ell}_i + C_{\theta\omega,i} \dot{\ell}_i + K_{\theta\omega,i} \omega_i = F_i, \\ M_{B,i} e_q \ddot{\omega}_i + C_{\omega\omega,i} \dot{\omega}_i + K_{\omega\omega,i} \omega_i \\ + I_{B,i} \ddot{\ell}_i + C_{\ell\ell,i} \dot{\ell}_i + K_{\ell\ell,i} \ell_i = F_i \cdot e_p. \end{aligned} \right\} \dots \dots \quad (2)$$

式(2)で、M<sub>B,i</sub>、I<sub>B,i</sub>は半i次振動時の曲線桁橋の有効質量、回転質量を意味し、

$$M_{B,i} = m A L_i \sum_{r=1}^n \nabla_{i,r}, \quad I_{B,i} = m I_s L_i \sum_{r=1}^n \nabla_{i,r}. \dots \dots \quad (3)$$

そして、K値は換算バネ常数で、例へばK<sub>ωω,i</sub>はせん断中心を単位量だけ変位させるに要する力を意味する。従って

$$\left. \begin{aligned} K_{\omega\omega,i} &= \frac{E_s I_s'}{L_i^3} \left\{ (k_i L_i)^4 \sum_{r=1}^n \nabla_{i,r} + \frac{C_{\omega\omega}}{I_s' L_i^2} (k_i L_i)^4 \sum_{r=1}^n \left(\frac{\Phi_r}{L_r}\right)^2 \nabla_{i,r} \right. \\ &\quad \left. + \frac{G_s J}{E_s I_s'} (k_i L_i)^2 \sum_{r=1}^n \left(\frac{\Phi_r}{L_r}\right)^2 \Delta_{i,r} \right\}, \\ K_{\theta\omega,i} &= \frac{E_s I_s' + G_s J}{L_i^2} \left\{ \frac{E_s C_{\omega\omega}}{(E_s I_s' + G_s J) L_i} (k_i L_i)^4 \sum_{r=1}^n \left(\pm \frac{\Phi_r}{L_r}\right)^3 \nabla_{i,r} \right. \\ &\quad \left. + (k_i L_i)^2 \sum_{r=1}^n \left(\pm \frac{\Phi_r}{L_r}\right) \Delta_{i,r} \right\} = K_{\theta\omega,i}, \\ K_{\ell\ell,i} &= \frac{E_s C_{\omega\omega}}{L_i^3} \left\{ (k_i L_i)^4 \sum_{r=1}^n \nabla_{i,r} + \frac{G_s J L_i^2}{E_s C_{\omega\omega}} (k_i L_i)^2 \sum_{r=1}^n \Delta_{i,r} \right. \\ &\quad \left. + \frac{I_s' L_i^2}{C_{\omega\omega}} \sum_{r=1}^n \left(\frac{\Phi_r}{L_r}\right)^2 \nabla_{i,r} \right\}. \end{aligned} \right\} \dots \dots \quad (4)$$

また、C値は減衰係数で、C<sub>ωω,i</sub> = M<sub>B,i</sub> · C<sub>B,i</sub>、C<sub>θω,i</sub> = M<sub>B,i</sub> · C<sub>B,i</sub> = C<sub>θω,i</sub>、C<sub>ℓℓ,i</sub> = I<sub>B,i</sub> · C<sub>B,i</sub> …… (5)

最後に、F<sub>i</sub>は鉛直強制力Fを一般座標で表わしたものである。図-2に式(2)と同じ振動を生じる機械系等価モデルを示す。e<sub>q</sub>、e<sub>p</sub>はせん断中心Sから回心G、載荷点Pの距離とする。

図-1 曲線桁橋のa)断面図 b)平面図

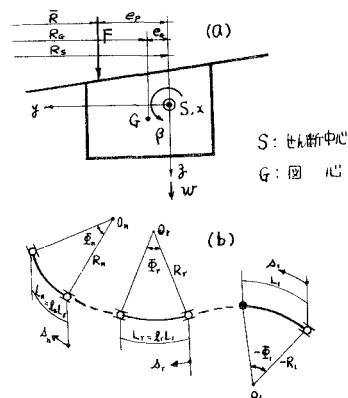
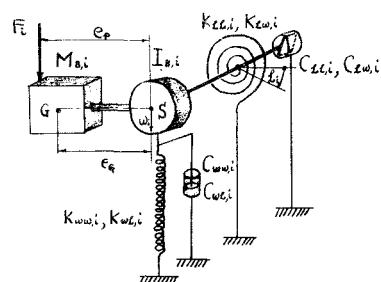


図-2 曲線桁橋の等価振動モデル



### 3 曲線桁橋の種々な振動について

式(3)～(4)において正規固有数 $\lambda_1$ には、スパンLの単純曲線橋の場合、

$$\Omega_i = \sin k_i L, (k_i L = i\pi) , \text{ 従, } \nabla_i^2 = \Delta_i^2 = \frac{1}{2} \quad \dots \dots \dots (6)$$

周期力による強制振動：曲率中心から  $\bar{R}$ 、梢端から  $\lambda = C$  の点に周期力  $P \cdot \sin \omega t$  が作用するとき、 $F_i = \bar{R}/r \cdot P \sin \omega t \cdot \sin k_i C \dots \dots \dots (8)$

iii) 振動荷重によるレスポンス: 図-3に示す質量  $M_v = M_{v,u} + M_{v,k}$ , 定常数  $K_v$ , 減衰係数  $c_v$  と片振動荷重が移動するとき, 曲線で橋の振動は, 式(2)で 1 次のモードのみを考えれば,

$$F = \bar{R} \cdot R_s \cdot (M_r g + k_r \dot{\epsilon}) \sin k_r V t \quad \dots \dots \dots (9)$$

さうに式(2)の振動と連成して、

$$\left. \begin{aligned} M_{v,u} \ddot{Z}_v + C_v \cdot \dot{J} + K_v \cdot S &= 0, \\ J &= Z_u - (\omega_m t + \phi_{v,m}) \sin k_v t \end{aligned} \right\} \dots \dots (10)$$

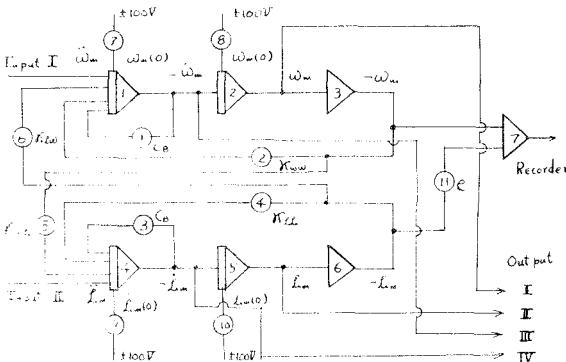
ここで、 $\Delta$ : 移動荷重の絶対変位、 $\delta$ : 移動荷重の変位角、 $V$ : 移動車の走行速度。

なお、直線拘束（荷車が偏り、荷くぼいとき）、式(2), (10)は文献<sup>2)</sup>の結果と全く一致する。

#### 4 アナログ計算機による解法<sup>3)</sup>

直立 滅介力が式(2), (10)の解 $\psi$ ( $x$ )の形で困難であるが、アナログ計算機によれば容易である。まず、一般的な振動を表す式(2)をプログラミングすれば図-4となる。(係数の具体的な式は略す)

図-4 曲線杆構の振動問題のプログラミング



(1)自由振動: 図4で初期値以外の入力は0とする。

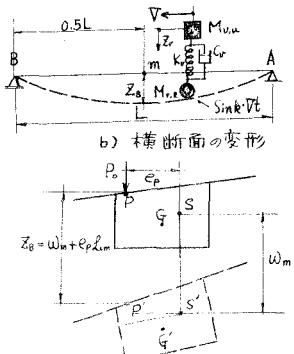
(d) 周期力による彈性振動: 図-4 の入力を図-5 に示す。

④移動荷重によるレスポンス：図-4の入力を図-6に示す

以上、必要とする計算結果は、オベクトオーバーログラフによくて記録すればよいが、Scale factorの検定、計算誤差について 2, 3 の問題点が残されている。

参考文献 1)著者：“曲線行標の自由振動”、119(1974)、2)Norris,他：“Structural Design for Dynamic load”、59、3)Fifer “Analogue Computation”、61。

図-3 移動荷重と木行の変形  
a) 橋軸方向の変化



### 図-5 周期力の場合

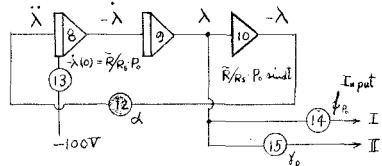


図-6 移動荷重の場合

