

1. まえがき. アーチの基礎地盤には通常強固な岩盤が達はれから、一般に基礎の変形の応力に及ぼす影響は少々とてこれを無視しきる。しかしながら場合で基礎の変形を無視することは限らぬから、どのような条件でこれを無視せし、またはどの程度までこれが影響するかの具体的な数値的につかむことは重要な問題である。アーチの基礎地盤の変形を考慮した解析法としては、すでにアーチ地盤の設計における K. Orladean, B. Gossy の提案したのが最も厳密な解析法であるが、これは、基礎地盤の変形性状を示すパラメータと反力係数を用いた解析法であるが基礎の変形アーチの応力に及ぼす影響の度合を判断する簡便な方法について述べる。

2. 解法概要. 図-1のよろに弾性中心で即断面山丘突出部より基本静定系に達し、弾性重心での不静定断面力を  $M_A, N_A, S_A$  とし、基礎の回転、水平、垂直変位を  $\delta_{SA}, \delta_{SH}, \delta_{SV}$  とする。仕事実の断面力は次のようになら。

$$M = M_A + M_B - N_A y - S_A z, \quad N = N_A + N_B \cos \theta + S_A \sin \theta, \\ S = P_A - N_A \sin \theta + S_A \cos \theta. \quad \therefore M = M_A, N_A, S_A$$

は基本静定系の荷重によく断面力である。

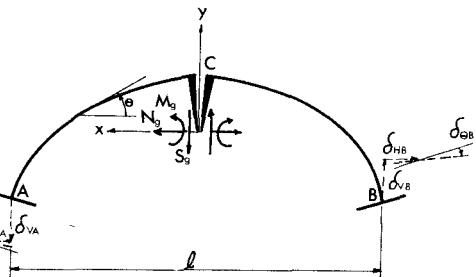


図-1

この解法における未知量は弾性重心での不静定断面力  $M_A, N_A, S_A$  と基礎の変位  $\delta_{SA}, \delta_{SH}, \delta_{SV}$  の計9個である。これら9の未知量を決定するための弾性方程式は図-1を参照して次のようになる。

$$\frac{\partial M}{\partial M_A} = -(\delta_{SA} + \delta_{SH}), \quad \frac{\partial M}{\partial N_A} = -(S_{HA} + S_{HB} - y_A \delta_{SA} - y_B \delta_{SB} - E_t \theta), \quad \frac{\partial M}{\partial S_A} = -(S_{TA} + S_{TB} - x_A \delta_{SA} - x_B \delta_{SB}),$$

$$M_A = R_{A1} J_A \delta_{SA}, \quad M_B = R_{B1} J_B \delta_{SB}, \quad R_{HA} = R_{HA1} A_{HA} \delta_{SH}, \quad R_{HB} = R_{HB1} A_{HB} \delta_{SH}, \quad R_{TA} = R_{TA1} A_{TA} \delta_{SV}, \quad R_{TB} = R_{TB1} A_{TB} \delta_{SV}.$$

ここで、 $M = \int EI ds$ ,  $\varepsilon$ : 膨張係数,  $t$ : 溫度,  $R$ : 基礎底面に直角方向の地盤の反力係数 ( $R_{A1}, R_{B1}$ ),  $J$ : 基礎底面の断面二次モーメント,  $R_A$ : 基礎地盤の水平方向の反力係数 ( $R_{TA}, R_{TB}$ ),  $A_1$ : 基礎底面の水平投影面積,  $E_t$ : アーチの曲げ剛性,  $R_H, R_T$ : 支点の水平、垂直反力。これら9の弾性方程式をまとめて表-1に示すよう3元連立方程式となる。ここで  $\beta = \frac{E_t}{EI}$ ,  $E_t I$ : アーチの曲げ剛性とする。

表-1

$M_A$	$N_A$	$S_A$	右辺
$\int \beta ds + E_t I \left( \frac{1}{R_{A1} J_A} + \frac{1}{R_{B1} J_B} \right)$	$-E_t I \left( \frac{y_A}{R_{A1} J_A} + \frac{y_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$-E_t I \left( \frac{x_A}{R_{A1} J_A} + \frac{x_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$-\beta M_{dd} - E_t I \left( \frac{M_A}{R_{A1} J_A} + \frac{M_B}{R_{B1} J_B} \right)$
$-E_t I \left( \frac{y_A}{R_{A1} J_A} + \frac{y_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$\int \beta y ds + E_t I \left( \frac{1}{R_{A1} A_{HA}} + \frac{y_A^2 + y_B^2}{R_{A1} A_{HA} R_{B1} J_B} + \frac{1}{R_{B1} J_B} \right)$	$E_t I \left( \frac{x_A y_A}{R_{A1} J_A} + \frac{x_B y_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$(\beta y M_{dd} - E_t I) \left( \frac{R_{HA}}{R_{A1} A_{HA} + R_{B1} A_{HB}} - \frac{y_A M_A}{R_{A1} J_A} - \frac{y_B M_B}{R_{B1} J_B} - E_t \theta \right)$
$-E_t I \left( \frac{x_A}{R_{A1} J_A} + \frac{x_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$E_t I \left( \frac{x_A y_A}{R_{A1} J_A} + \frac{x_B y_B}{R_{B1} J_B} \right)$	$\int \beta x ds + E_t I \left( \frac{1}{R_{A1} A_{TA}} + \frac{x_A^2 + x_B^2}{R_{A1} A_{TA} R_{B1} J_B} + \frac{x_B^2}{R_{B1} J_B} \right)$	$(\beta x M_{dd} - E_t I) \left( \frac{R_{TA}}{R_{A1} A_{TA} + R_{B1} A_{TB}} - \frac{x_A M_A}{R_{A1} J_A} - \frac{x_B M_B}{R_{B1} J_B} \right)$

次にこの解法における  $\beta = R_H = R_T = \infty$  における支点の固定、 $R=0, R_H=R_T=\infty$  における支点のヒンジ化の条件を考える。

3. 対称ペラドアーチ. 図-3は示すように対称ペラドアーチの往復変形 ( $x = \theta$ ) に単位垂直

荷重が作用したとき、および一様温度変化時の剛性方程式は表-2、3のようになる。一様温度変化時について解いて、次式における

モーメントの固定時の一  
メントに対する比を求める  
と次式のようになる。

$$\nu = \frac{1}{1 + \frac{1}{P} \left\{ 1 + \frac{15(P+2)J}{8f^2 E_0 A_0} \right\}}.$$

$J = \frac{E_0 I_0}{E_0 J_0}$ ,  $f = \frac{E_0 l}{R}$  である。この式はおなじ一般  
 $J = f^2 A_0 \gg J$ ,  $P+2 \approx 8P$  のときから  $\nu = \frac{P}{12+P}$  となる。

すみわけ基礎の回転変位に応力に及ぼす影響に比べて水平変位の影響は実験でさほど小さくない。したがってパラボラアーチの一様温度変化時に基礎地盤の変形が支障のモーメントにどのように影響するかは、地盤の反力係数、基礎寸法、アーチの曲げ剛性およびスペンサによって定まる無次元数より用いて  $\nu$  の値から簡単に判断できる。これもグラフによると、図-2のようになる。これが  $P=100 \sim 200$  以下になると基礎の変形がかなり応力に影響を与えることわかる。

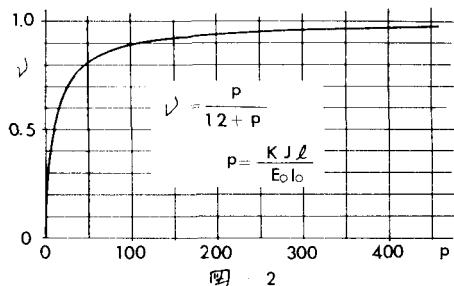


図-3は床頭部の断面寸法  $1.5m$ (高さ)  $\times 3m$ (中)  
基礎寸法  $3m \times 6m$  の鉄筋コンクリートアーチ  
について、 $R = R_H = R_D = 50kg/cm^2$  とし、中央荷  
単位垂直荷重時および一様温度変化時のモー  
メント分布を基礎固定時と比較して示す。な  
おこの計算例は  $P = 19$ ,  $\nu = 0.6$  である。

#### 4. 結論 上記ではパラボラアーチの一様温

度変化時ににおける基礎地盤の変形の影響を表したものであるが、以下に仕様の形状をとったアーチにおける基礎地盤の変形の影響を知るためにはこの  $\nu$  を利用すれば、よりよその影響度合の目安は得られるものと思われる。したがってまず下りによつて判断し、影響がどのくらいあれば2つの方法で計算する。

参考文献 (1)アメリカ合衆国建築規範局編、井田正春訳：アーチゲム、鹿島出版部、1968。

(2) K.Cleoden: Über den Einspanngrad einer Stütze im Fundament, Beton und Stahlbetonbau, Feb. 1960.

(3) L.Gorsky und Kalazs, G.: Beitrag zur elastischen Stützung von Bauwerken, Beton und Stahlbetonbau, Jan. 1961.

表-2

Mg	Ng	$\Delta G$	右	左
$l + \frac{25f}{RJ}$	$\frac{45f}{3RJ}$		$(\frac{l}{2}-f)(\frac{l}{4}-\frac{f}{2}+\frac{5f}{R})$	
$\frac{45f}{3RJ}$	$\frac{45f}{45} + 2E_0 \left( \frac{1}{R_{AH}} + \frac{4f}{R_{AS}} \right)$	$\frac{f}{3} \left( \frac{l}{4} - \frac{f}{2} \right) + \frac{25f}{3RJ} (\frac{l}{2}-f)$	$\frac{f}{3} \left( \frac{l}{4} - \frac{f}{2} \right) + \frac{25f}{3RJ} (\frac{l}{2}-f)$	$\frac{f}{12} \left( \frac{l}{2}-f \right)^2 + \frac{4f}{3RJ} (\frac{l}{2}-f) + \frac{45}{R} \frac{5f^2}{2RJ} (\frac{l}{2}-f)$

表-3

Mg	Ng	右
$l + \frac{25f}{RJ}$	$\frac{45f}{3RJ}$	
$\frac{45f}{3RJ}$	$\frac{45f}{45} + 2E_0 \left( \frac{1}{R_{AH}} + \frac{4f}{R_{AS}} \right)$	$55.8t$

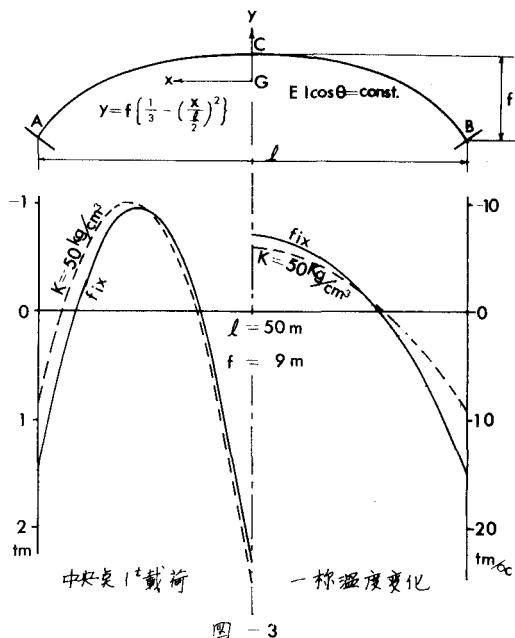


図-3