

I-162 荷重及び車頭間隔が不規則な分布を有す道路橋の応答解析

早稲田大学 正員 工博 平島政治
首都高速道路公団 正員 工修 多田一正

1. まえがき

道路橋に作用する活荷重は、重量及び、車頭間隔が不規則な分布を有す不確定的要素であり、従ってその応答も又確率統計的な分布を示す。最近の電子計算機の急速な発達に伴い、構造解析の精度は上昇しつゝある。この解析の前提となる外力は決定論的に与えられる場合が多い。一般に、工木構造物に作用する外力は確率的にしか論じるべきでないものが多々、しかも対象とする系それ自身が不確定要素を含む場合もある。本文は、重量及び車頭間隔が不規則な分布のみならず場合に於ける、道路橋のタフミック平均自乗応答を求める。

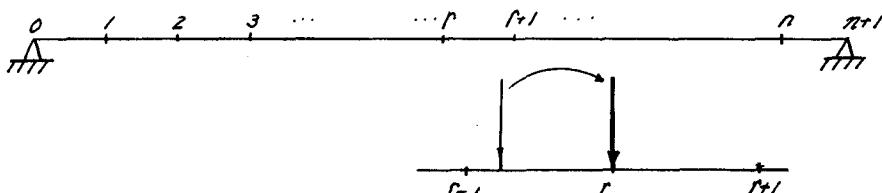
仮定

1. 道路橋を通過する自動車は一定速度で走行する。
2. 自動車は剛体とし、バネ上質量による衝撃効果を考慮していない。
3. 定常的不規則振動として解析する。
4. 振動系は線型系とする

2. 解析の方法

・移動荷重の位置

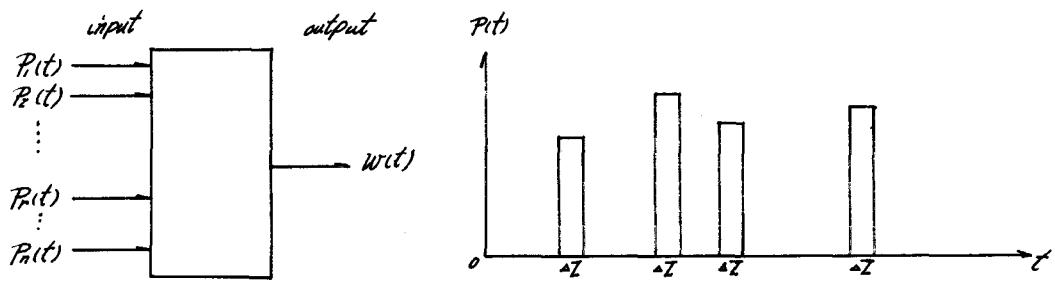
スパンを $n+1$ 個の等間隔に分割する。走行荷重が区間 $i-1$ と i の間に存在する場合には、区間内に作用せず、断面 i に荷重を一時的に固定させる。断面 i を通過したならば、 $i+1$ 断面に固定させる。但し、分割区間に同時に2台以上の車両が存在しないものとする。



このように荷重の作用位置を決めるならば、系は見かけ上、 n 個の入力源を有する多入力系と考えようが、0~1 区間に存在する荷重を知ることによつて他の区間の荷重は 0~1 区間のものを時間的に平行移動して実際にあることがわかる。

$$P_i(t) = P_i \{ t - (i-1)\Delta T \}$$

$$\Delta T = \frac{L}{v} = \frac{L}{(n+1)v} ; \text{移動荷重ゲートの分割点から次の分割にまで走行する時間}$$



このように移動荷重の作用位置を考えるならば、荷重～時間関係はパルス波となり作用時間 ΔT 、その大きさ（車両重量）及び、休止時間（車頭間隔）の確率過程をなす。振動系は多入力系であるから入力向のクロスパワー・スペクトルの重ね合わせとして出力を表現せねばならない。

$$S_{w^2}(f) = \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \alpha_{x_{js}}^* \cdot \alpha_{x_{js}} \cdot S_{x_{js}}(f)$$

$S_{w^2}(f)$: 出力 ($w(t)$) のスペクトル

$S_{x_{js}}$: 入力 (x_{js}) のスペクトル

$\alpha_{x_{js}}$: $P_j = \int_0^{\infty} x_{js}(t) dt$ の j 次モード

* : 総対共役

$$S_{x_{js}}(f) = 2 \int_{-\infty}^{\infty} R_{x_{js}}(T) \exp(-i2\pi f T) dT$$

$$R_{x_{js}}(T) = \langle P_j(t) P_j(t+T) \rangle = \langle P_j(t-(r-s)\Delta T) \cdot P_j(t-(r-s)\Delta T + T) \rangle$$

= $R_p \{ (r-s)\Delta T + T \}$ (定常的であるといふ假定による。)

$$\begin{aligned} S_{x_{js}} &= 2 \int_{-\infty}^{\infty} R_{x_{js}} \exp(-i2\pi f T) dT = 2 \int_{-\infty}^{\infty} R_p \{ (r-s)\Delta T + T \} \exp(-i2\pi f T) dT \\ &= \exp(i2\pi f(r-s)\Delta T) \times 2 \int_{-\infty}^{\infty} [R_p \{ (r-s)\Delta T + T \} \exp(-i2\pi f(r-s)\Delta T + T)] d((r-s)\Delta T) \\ &= \exp(i2\pi f(r-s)\Delta T) + S_p(f) \end{aligned}$$

従て

$$S_{w^2}(f) = \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \left[\exp(i2\pi f(r-s)\Delta T) \times S_p(f) \cdot \alpha_{x_{js}}^* \cdot \alpha_{x_{js}} \right]$$

右辺：平均自乗応答

$$\begin{aligned} \langle W^2(x, t) \rangle &= \int_{-\infty}^{\infty} \left\{ \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \alpha_{x_{js}}^* \alpha_{x_{js}} \cdot \exp(-i2\pi f(r-s)\Delta T) \times S_p(f) \right\} df \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \left\{ \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \alpha_{x_{js}}^* \alpha_{x_{js}} \cdot \exp(i\omega(r-s)) \times S_p(\omega) \right\} d\omega \end{aligned}$$

粒性減衰を有する单纯支持物に対する、正規モード法による変位の応答を求める。

$$W(x, t) = P_0 e^{i\omega t} \sum_{j=1}^m \left[\frac{\phi_j(x) \phi_j(x_0)}{M_j \cdot \omega_j^2} \cdot \frac{1}{1 - (\frac{\omega}{\omega_j})^2 + 2i\zeta_j \frac{\omega}{\omega_j}} \right]$$

$$\alpha_{x_{js}} = \sum_{j=1}^m \left[\frac{\phi_j(x) \phi_j(x_0)}{M_j \cdot \omega_j^2} \cdot \frac{1}{1 - (\frac{\omega}{\omega_j})^2 + 2i\zeta_j \frac{\omega}{\omega_j}} \right]$$

$$\langle W^2(x, t) \rangle = \frac{1}{m^2 L^2} \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \left[\sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \frac{\phi_j(x) \phi_j(x_0) \phi_j(x_0) \phi_j(x_s)}{\omega_j^2 \cdot \omega_s^2} \times \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} (H_j^*(\omega) H_k(\omega)) e^{i\omega(r-s)\Delta T} S_p(\omega) d\omega \right]$$

近似 ① 周波数応答の位相の關係を無視

② 減衰は小

(= 5%)

$$\langle W^2(x, t) \rangle = \frac{1}{m^2 L^2} \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n \frac{\phi_j(x_0)}{\omega_j^2} \sum_{j=1}^m \sum_{s=1}^n e^{i\omega_j(r-s)\Delta T} \cdot \phi_j(x_0) \phi_j(x_s)$$

$$\omega_j \cdot \Delta t = \alpha_j \quad \phi_j(x_0) = J_0 \quad \phi_j(x_s) = J_s \quad \text{である。}$$

$\langle w^2(t, t) \rangle$

$$= \frac{1}{m^2 L^2} \sum_{j=1}^{m^2} S_p(\omega_j) \cdot \frac{\phi_j'(x)}{\omega_j^2} \cdot A_j'$$

但し

$$A_j' = J_1 \cdot J_1 + J_1 \cdot J_2 \cdot e^{-i\alpha_j} + J_1 \cdot J_3 \cdot e^{-2i\alpha_j} + \dots + J_1 \cdot J_n \cdot e^{-i(m-1)\alpha_j}$$

$$+ J_2 \cdot J_1 \cdot e^{i\alpha_j} + J_2 \cdot J_2 \cdot e^{-i\alpha_j} + J_2 \cdot J_3 \cdot e^{-i\alpha_j} + \dots + J_2 \cdot J_n \cdot e^{-i(m-1)\alpha_j}$$

$$+ J_3 \cdot J_1 \cdot e^{i(m-1)\alpha_j} + J_3 \cdot J_2 \cdot e^{i(m-2)\alpha_j} + J_3 \cdot J_3 \cdot e^{i(m-3)\alpha_j} + \dots + J_3 \cdot J_n$$

$$= \sin^2 \beta_j + 2 \sin \beta_j \cdot \sin 2\beta_j \cdot \cos \alpha_j + 2 \sin \beta_j \cdot \sin 3\beta_j \cdot \cos 2\alpha_j + \dots + 2 \sin \beta_j \cdot \sin m\beta_j \cdot \cos (m-1)\alpha_j$$

$$+ \sin^2 2\beta_j + 2 \sin^2 \beta_j \cdot \sin 3\beta_j \cdot \cos \alpha_j + \dots + 2 \sin^2 m\beta_j \cdot \sin \alpha_j \cdot \cos (m-2)\alpha_j$$

$$+ \sin^2 3\beta_j + \dots + 2 \sin^2 m\beta_j \cdot \sin \alpha_j \cdot \cos (m-3)\alpha_j$$

$$\beta_j = \frac{j\pi}{m+1}$$

$$\sin^2 n\beta_j$$

この級数は極めて収束が速いので第1項だけをとて近似してみる。

$$\langle w^2(t, t) \rangle = \frac{L^4}{m^2 \sqrt{m} (\nu E)^3} \cdot S_p(\omega_j = \frac{L^2}{m} \sqrt{\frac{E\zeta}{m}}) \sin^2 \frac{n\pi}{m+1} \cdot A_j$$

従って $0 \sim 1$ 区間に存在する荷重に対するパワースペクタルを求めるには、平均自乗応答の上式を計算することとする。

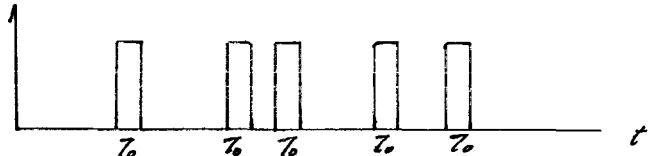
$S_p(w)$ には、道路橋の存在する地域の特性、交通量の性格により定まるものであるが、大体の性格を知る為に、特別な場合について求めてみる。

時間 t の間に到着する車両が $0 \sim 1$ 区間に通過する確率が Poisson 分布に従うものと仮定する。

$$P_r(k, T) = \frac{(aT)^k}{k!} \exp(-aT)$$

a : 単位時間に通過する平均台数

荷重の大きさは一定とし、車頭間隔のみが Poisson 分布しているとする。スケーリング因子は T である。



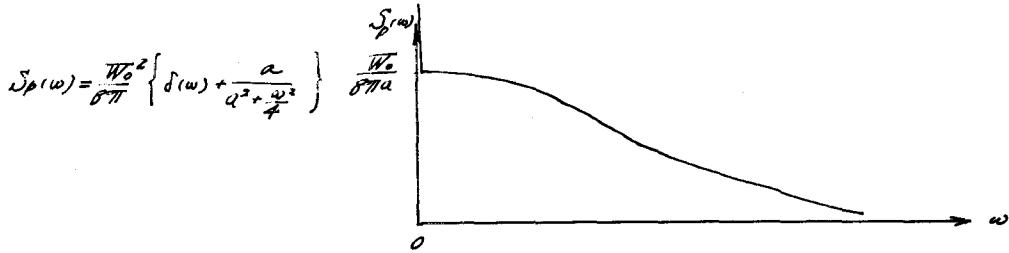
$P_r(k, T) = \frac{(aT)^k}{k!} \exp(-aT)$ を用いて自己相関の数を求める。更にそれをフーリエ変換すれば

$$R_z(T) = \frac{W_0^2}{4} [1 + \exp(-2a|T|)]$$

$$S_p(w) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} R_z(T) \exp(-iwT) dT$$

$$= \frac{W_0^2}{8\pi} \delta(w) + \frac{W_0^2}{8\pi} \frac{a}{a^2 + \frac{w^2}{4}}$$

$\delta(w)$: Dirac の函数



$$\langle W^2(1, t) \rangle$$

$$= \frac{L^4}{\pi^4 \sqrt{m} (EI)^2} \cdot \frac{W_0^2}{8\pi^2} \cdot \frac{a}{a^2 + \frac{\pi^2 EI}{4m L^4}} \cdot \sin^2 \frac{\pi L}{2} \cdot A.$$

スパン中央点のたわみは

$$\langle W^2(\frac{L}{2}, t) \rangle = - \frac{L^4 \cdot W_0^2}{8\pi^4 m^2 (EI)^2} \cdot \frac{a}{a^2 + \frac{\pi^2 EI}{4m L^4}} \cdot A.$$

3. 後述

本文は定常的振動の考え方により、不規則引車荷重による道路橋の応答解析を求めるために、くり返し応力を受ける道路橋の耐荷力をどうよに評価し、その非破壊確率を求める足がかりとして、上記の如き荷重分配によて平均自乗応答を計算に。交通流理論における、出現自動車荷重の確率的分布に、直的意義をも加えて状態で構造解析における外力を合理的に評価する必要がある。

参考文献

"橋梁構造の振動減衰" 伊藤学・片山恒雄 土木学会論文集 No.117

"ランダム自動車荷重列による道路橋の衝撃に耐える研究"

山田義一・小堀義雄 土木学会論文集 No.119

"An introduction to the theory of Random Signals and Noise"
W.B. Davenport, W.L. Root