

IV-110 高速鉄道の曲線設計について

東京大学 工学部 正会員 八十島義之助

1. はじめに

高速鉄道の線形設計について従来の考え方から一步出したものをえた。その積極因子としては振り子型式の電車の採用であり、消極因子としては乗心地についての制約条件である。

まず在来線における高速走行電車の現在行われている試作を取上げたい。すなはち在来線の軌道条件のもとでさうに曲線の高速通過企て、そのために振子式電車の実用化が進んでいるのである。一方、情報処理技術の進歩が複雑な地形の各線路選定を容易確実なものにしていることも無視できない。

それで、振子式電車の実用化は新幹線、超高速鉄道になにをもたらし得るだろうか。未だ検討しなくてはならぬ点もありそうだが、次のような提案をしたい。

2. 振子式電車と線形設計

目下研究中の振子型電車は^{*1}、カント量もさまであり、新旧、大小、復客すさまじな車両が通常する在来線路で、最高速度をあげるために用いられようとしている。この場合は既に床上横加速度は減少させ得ても、軌道面における偏心率(b / Ge)（図-1参照）の増大は目下の試作の範囲では防げない。したがつて高速走行時の車覆に対する走行安全性の低下は防げなそうである。

ここで提案するのは、振子型の特徴を曲線上停止または微速通過時に發揮してもらうのである。この際も当然偏心率の絶対値は増すが、走行速度はいかまたは小さくし、従来、重心の高い蒸気機関車に対して許容されている限度とほぼ等しくするから、それよりも危険であるという事はない。このような利用法については外国の例として紹介しているから^{*2}、ここであらためて提案するにけらくなむかもしれないが、新幹線について数字で説明しよう。

実カニト量の最大限じゅは、車両停止時の乗客の不快感と安定性によつてきます。不快感の点は、振子式を採用するから床面は水平であり、問題はない。一方安定性だが、重心の高さ蒸気機関車に許容されていたように、車両に加わる重力が相当動向 G_x の中央の $1/3$ すなはち偏心率 $1/6$ の限度一杯におけるとしよう。図-1より

$C_m = G$ es sind (1)

$$\alpha = \tan^{-1} \frac{b}{H} \quad \dots \dots \dots \quad (2)$$

$$b = \frac{1}{6} G_e \quad \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (3)$$

(2), (3) 式を(1)式に代入すると,

$$C_m = G_e \sin \tan^{-1} \frac{G_e}{6H} \quad \dots \dots \dots \quad (4)$$

新幹線の場合、 $H = 1,450 \text{ mm}^{*3}$, $G_e = 1,485 \text{ mm}$ とおなじ
ことよりと考えられるから、これららの数字を(4)式に入れて

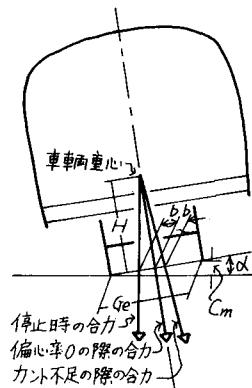


圖 = 1

$$C_m = 250 \text{ mm}$$

高速走行する場合、できるなら設計の段階では超過遠心力は認めたくない。とかくと、実カント量 $C_m \text{ mm}$ 、曲線半径 $R \text{ m}$ 、走行速度 $V \text{ km/h}$ 、相手軌間 $G_e \text{ mm}$ の間には次式がなりた。

$$C_m = \frac{G_e V^2}{12\pi R} \quad \therefore R = \frac{G_e V^2}{12\pi C_m} \quad \dots \dots \dots \quad (5)$$

設計速度として $V = 250 \text{ km/h}$ を代入すると(5)式より $R = 2,923 \text{ m} \div 2,900 \text{ m}$ となる。この数字を山陽新幹線で採用されるものと比較すると表-1のようになる。

すなはち曲線半径はかなり急なものでも使用できることになる。なお限界風速は1~2%低下するにすぎない。

3. 乗心地確保と

凸型緩衝曲線

超高速鉄道は最近運輸省、国鉄の技術開発の対象となつてゐるものであり、ここでは次の性能をもつものとしよう。

磁気浮上式で磁気支圧面幅 3 m ^{*4}

重心高 1.5 m 、最高速度 500 km/h 、車室は振子式

前項と同様の考察を進めればよいが、一つ追加しなくてはならないことがある。それは床面上昇加速度である。超高速鉄道に於ても前項と同様に停止時の偏心率を $1/6$ まで認められるとすると、非常に大きな実カントが設定可能となる。

このような軌道上で高速走行すると、床上の乗客は凸型緩衝曲線をのぼつてゆくよう、すなはち床面上昇加速度を大きく受けことになる。これは限度をこすと不快である。

まず床面上昇加速度 $a_p \text{ cm/sec}^2$ の算出式を求めておこう。(図-2)

a) 直線部で緩衝曲線を通過する場合(図-2b)

$$a_p = a'_p = \frac{V^2}{r_n} \cos \alpha \quad \dots \dots \dots \quad (6)$$

ただし V : 走行速度 cm/sec

r_n : 緩衝曲線半径 cm

b) 平坦部で平面曲線通過の場合(図-2a)

$$a_p = a''_p = \frac{V^2}{r} \sin \alpha \quad \dots \dots \dots \quad (7)$$

ただし α : 床面傾斜角、 r : 平面曲線半径 cm

往來の在来線、新幹線について最も厳しい条件のもとで計算しても、平面曲線部では(7)式より床面上昇加速度 a_p は $0.009 \sim 0.021 \text{ g}$ 程度であり、一方緩衝曲線では(6)式より a_p は $0.033 \sim 0.035 \text{ g}$ までしか認められていない。

一方、床面傾斜角は超高速鉄道の上述の想定値と偏心率 $1/6$ との条件から(2), (3)式が適

表-1 設計速度 250 km/h の場合^{*7}

	曲線半径 R	実カント量 C_m	高速時における カント不足量 C_d
山陽新幹線の場合	4000 m	180 mm	10 mm
振子式電車採用の場合	2900	250	0

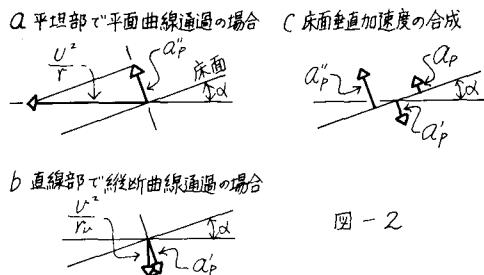


図-2

用され、數値を入れると、

$$d = \tan^{-1} \left(\frac{3,000}{6} \times \frac{1}{1,500} \right) = 0.322 \div 18^{\circ}30'$$

この際の床面上昇加速度は大きくて、(表-2, B)とても上述のような数字ではあさまらない。それを打消す手段として、平面曲線には同時に凸型緩衝曲線を設置するのである。小さな半径の緩衝曲線ならば片削しの効果も大きいが、今度は軌道面での下向加速度が大きくなつて、これは輪圧が抜けて偏心率が0になくなり^{*5}、走行安定性を害してしまう。その限界は偏心率が0に止まることと、現在緩衝曲線で認められて1.3下向加速度、すなわち $0.035g$ 以下という条件をみたすための式^{*}式を求めてみよう。

車両の下向加速度が限度内にいはるためには(6)式より

$$r_v \geq \frac{v^2}{a_p} = \frac{v^2}{0.035g} \quad \dots \dots \dots \quad (8)$$

まず上述の r_v に緩衝曲線半径はあさまなくてはならぬ。凸型緩衝曲線のために輪圧が抜けて偏心率が0ではなくなるが、それをふたたび0にもどす条件は、次の式による。

$$\tan \beta \frac{\frac{v^2}{r}}{g - \frac{v^2}{r_v}} \quad \dots \dots \dots \quad (9)$$

ただし β ：レール面傾斜。今回は偏心率を0とするから床面傾斜と同じとなる。

床面上昇加速度 a_p は單に平面曲線を走行するときに生じるもの a'_p から、凸型緩衝曲線を走行するものの a''_p を引いた値であるから(図-2C)

$$a_p = a''_p - a'_p$$

となり、これに(6), (7)式を代入すると、

$$a_p = v^2 \left(\frac{1}{r} \sin \alpha - \frac{1}{r_v} \cos \alpha \right) \quad \dots \dots \dots \quad (10)$$

(8), (9), (10)式より

$$r_v \geq \frac{v^2}{0.035g} \quad \dots \dots \dots \quad (11)$$

$$r \geq \frac{v^2 r_v}{(gr_v - v^2) \tan \beta} \quad \dots \dots \dots \quad (12)$$

$$r = \frac{r_v \sin \alpha}{\frac{a_p}{v^2} r_v + \cos \alpha} \quad \dots \dots \dots \quad (13)$$

(11), (12), (13)式よりと r_v を求めれば良いことになる。以上の式から設計速度 500 km/h の場合の数値を求めると表-2のようになる。

すなわち振子式電車を採用し、かつ床面上昇加速度をいくらか規制しても、平面曲線半径にかなり小さな値が採用できて、その分だけ車形設計が容易となるのである。なお床面上昇加速度は旅客飛行機の場合同時に $0, 1 g$ 以上を認めていふようであるから^{*6}、又許容最急勾配によって曲線長に制限

表-2 設計速度500kmの場合^{*7}

		最少曲線半径 R	凸型緩曲線半径 R_u	L-ル面傾斜 B	床面上昇加速度 a_p
A	従来の方式	14700m	(ともつけない)	0.133	0.018g
B	振子式電車採用のみ-その1	6100	(全上)	0.322	0.102g
C	全上 -その2	12500	(全上)	0.224	0.050g
D	全上但し床面上昇加速度を 従来方式並みに規制	9100	56200m	0.322	0.035g
E	全上但し床面上昇加速度の 規制と若干異なる	6400	全上	全上	0.050g

が必要となる。これらの規制の限界はかなり検討しなくてはならない。

4. あわりに

以上のように振子式電車採用の条件を新線建設における線形設計に取入れたり、凸型緩断曲線を平面曲線に併用することにより平面曲線半径を縮小しどうとするのが今回の提案である。これによつて緩衝線形は若干拘束を受けるが平面線形の自由度は増し、線路選定は楽になり、したがつて工費節減にも役に立つはずである。もちろん緩和曲線区间も同様の主旨により設計する。

なお、高速時における超超過い力の採用をはじめとして、諸数値が変更されれば、その分だけさらに有利な条件も見出しえよう。もつともまだ実現の段階には到らす、また思ひぬ問題点もあるかも知れず、これらについて今後の検討にまちたいと考えていい。



- *1 副島広海 「曲線の通過速度の向上について」 1968-4 JREA
- 酒井佐之 「曲線高速台車の試験」 1969-1 JREA
- 国枝正春 「曲線高速走行台車の理論と実測」 1969-4 JREA
- 山本利三郎 「鉄道曲線通過改良の必要性とその現状」 1969-8 JREA
- 湯村克造他 「旅客列車の高速化」 1969-9 JREA
- *2 野村一誠他 「フランシス国鉄の速度向上について」 1970-1 JREA
- *3 斎田富士夫他 「新幹線の計画と設計」 1968 山海堂
- *4 植田哲也他 「超電導体を利用した磁気浮上列車の可能性」 1969-11 JREA
より想定
- *5 松原健太郎 「新幹線の軌道」 1964 日本鉄道施設協会
- *6 DC-8型機は航速2001/ット、半径6,200 ft、機材傾斜角30°で旋回すると
いわれ、これより計算すると床面上昇加速度は0.1gをこえる。
- *7 数字は四捨五入