

北海道大学 正員 渡辺 昇  
 〃 〃 藤原知徳  
 北海道開発局 〃 〇 竹田俊明

1. まえがき

組荷重(アフィン荷重)間の直交性を利用した格子桁の理論解法は, H. Lomberg によってなされているが 本稿は, これを拡張して主桁, 横桁共に曲げ及び換り剛性を考慮した解法を示し, 更にこれを鋼床版に適用して文献(3)(4)の有限要素法(Finite Strip Method)等と比較したものである。

2. 格子桁の理論

1組のアフィン荷重群は図1のように横桁本数個あるここで $\alpha_k(m)$ は垂直アフィン荷重群,  $\beta_k(m)$ は主桁にとってモーメントアフィン荷重群,  $\gamma_k(m)$ は主桁にとって, 換りモーメントアフィン荷重群である。このとき 図2から式(1)のようになる。

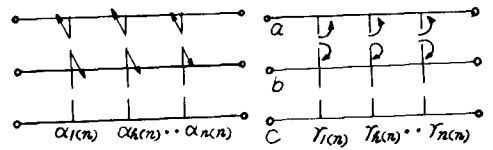


図-1 各アフィン荷重の導入状態

$$f_{jk}^2(m) = \sum_{k=1}^n f_{jk}^2 \alpha_k(m) \quad f_{jk}^2(m) = \sum f_{jk}^2 \beta_k(m)$$

$$\theta_{jk}^2(m) = \sum \theta_{jk}^2 \gamma_k(m) \quad g_{jk}^2(m) = \sum g_{jk}^2 \alpha_k(m)$$

$$g_{jk}^2(m) = \sum g_{jk}^2 \beta_k(m) \quad \text{式(1)}$$

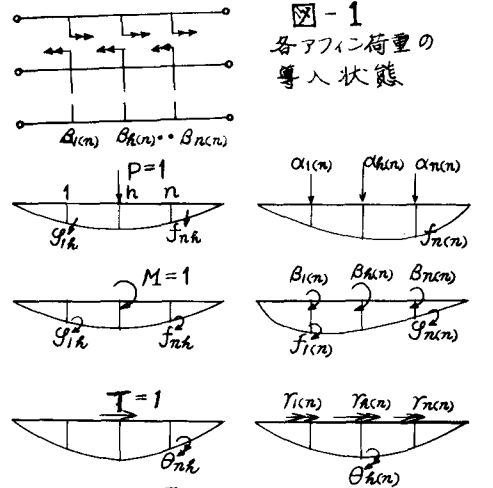


図-2

$f_{nk}^2$  は単位モーメントが異なるに作用したときの異なるタワミ  
 $\theta_{nk}^2$  は異なるに作用したときの異なる換り角

上記のアフィン荷重群  $\alpha_k(m)$ ,  $\beta_k(m)$ ,  $\gamma_k(m)$  は

$$\sum f_{jk}^2 \alpha_k(m) = W(m) \alpha_k(m) \quad \sum \theta_{jk}^2 \gamma_k(m) = W_T(m) \gamma_k(m)$$

$$\sum g_{jk}^2 \beta_k(m) = W_M(m) \beta_k(m) \quad \text{式(2)}$$

による固有値マトリックスの固有値ベクトルとして求められ,  $W(m)$ ,  $W_T(m)$ ,  $W_M(m)$  は各々の固有値即ちバネ係数である。従来と相違して  $f_{jk}^2$ ,  $\theta_{jk}^2$ ,  $g_{jk}^2$  はそれぞれ自身の荷重群とは直交性があるが, 垂直荷重群  $\alpha_k(m)$  による  $g_{jk}^2$  及びモーメント荷重群  $\beta_k(m)$  による  $f_{jk}^2$  がそれぞれ  $\beta_k(m)$  及び  $\alpha_k(m)$  と仕事をなすとき, この間に常に直交関係が成立する

とは言えない。それは 式(3)の  $A_{jk}(m)$ ,  $B_{jk}(m)$  に関連している。ここで  $A_{jk}(m)$ ,  $B_{jk}(m)$  は  $f_{jk}^2$ ,  $g_{jk}^2$  に

$$\sum f_{jk}^2 \beta_k(m) = W_H \cdot A_{jk}(m) \quad \sum g_{jk}^2 \alpha_k(m) = W_W \cdot B_{jk}(m) \quad \text{式(3)}$$

それぞれ相似な個々の値である。但し  $W_H$ ,  $W_W$  はバネ係数

さて一般に曲げ及び換り剛性を考慮した格子桁の弾性方程式は, 式(4)となる。

$$C \cdot X + P \cdot D + T \cdot \theta + M \cdot g = 0 \quad \text{式(4)}$$

$$C = \begin{bmatrix} C_{11} & \dots & C_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ C_{n1} & \dots & C_{nn} \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} X_1 \\ \vdots \\ X_n \end{bmatrix} \quad D = \begin{bmatrix} D_1 \\ \vdots \\ D_n \end{bmatrix} \quad \theta = \begin{bmatrix} \theta_1 \\ \vdots \\ \theta_n \end{bmatrix} \quad g = \begin{bmatrix} g_1 \\ \vdots \\ g_n \end{bmatrix}$$

式(4)の不静定量としては 図3のように横桁中央で切断して切断面に生ずる剪断力と曲げモーメント及び捩りモーメントをアフィン荷重群として導入する。

式(4)の一般解は 式(5)ようになる。

$$\text{断面力 } S_x = S_x^0 + \sum S_{x^{(n)}}^A X_{A^{(n)}} + \sum S_{x^{(n)}}^B X_{B^{(n)}} + \sum S_{x^{(n)}}^C X_{C^{(n)}} \quad \text{式(5)}$$

解析方法として アフィン荷重法を用いる事は、組荷重間の直交関係を利用して、全体の弾性方程式の係数マトリックス(式(4)のC)を横桁本数個の係数小マトリックスに分解し、各横桁ごとに得られる弾性方程式を解く事を目的としている。従来の主桁のみ捩り剛性を考慮した場合は、直交関係が保たれ図4-1のように対角マトリックスに変換できたが、主桁、横桁共に捩り剛性を考慮した場合は、一般に図4-2のX印の部分为非零要素として残り、対角マトリックスとはならない。しかし鋼板に対応する単純支持で等剛性の無限数横桁を有する場合には

$$EJy^{(4)} = 0 \quad \text{(主桁に集中荷重あるいは按荷重)}$$

$$EJy^{(3)} = -\beta A c m \quad \text{(主桁にモーメント)} \quad \text{式(6)}$$

から荷重群及びそれによる変形が全て  $\sin, \cos$  級数に変換され、完全な直交性を有しており、多次不静定の鋼板版解析に有効な手段となる。且つこの場合のようときは、計算が弾性支系上連続桁に帰着でき簡便となる。

### 3 計算例

計算例としては、図5に示す断面を使用した。

縦リブ  $J = 5515 \text{ cm}^4$   $J_T = 6722 \text{ cm}^4$

縦リブ中心間隔 60 cm

横リブ  $J = 48028 \text{ cm}^4$   $J_T = 36165 \text{ cm}^4$

横リブ中心間隔 2.5 m

計算比較として文献(3)(4)の Finite Strip Method 及び GIRKMAN の単純支持異方性帯状板の  $K=0.3$  の場合と比較した。

この結果、縦リブ本数が多い程精度が良くなる事が判った。

尚詳細については、当日発表の予定である。

参考文献 ① Domborg; über die Lastverteilung durch Schubkräfte, Theorie des Plattenkreuzwerkes, Der Stahlbau 1952

② 渡辺昇, 格子桁の理論と計算 技報堂 1965

③ 多田和夫, Finite Strip Method による鋼板版の实用的計算法 橋梁と基礎 1970-5

④ Boukamp J G & Powell G. H., Structural Behavior of an orthotropic steel deck Bridge, Structural Engineering Laboratory, Univ. of California Berkeley Report No 67-27, 1967-11

⑤ 藤原知徳, 並列桁桁曲線橋の解法 土木学会論文報告集 199号 1971-5

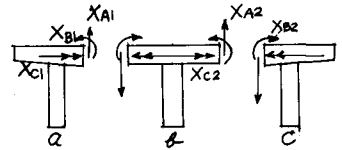


図3 不静定量の導入の仕方

対角マトリックスC

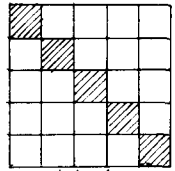


図4-1

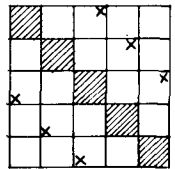


図4-2

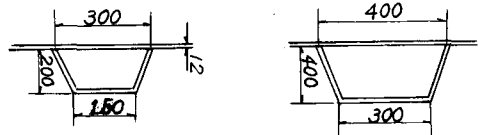


図5

	分類	Domborg	Finite Strip Method	GIRKMAN
縦リブ本数 n=10, 5	曲げ剛性のみ	1.120	1.152	1.125
	捩り剛性との 交互作用剛性	1.048	1.054	K=0.3
	曲げと捩り剛性	0.983	1.043	1.00
	曲げ剛性のみ	1.490	1.357	1.40
	曲げ剛性との 主桁の捩り剛性	1.257	1.245	K=0.3
	曲げと捩り剛性	1.169	1.231	1.188

床版中央における横桁中央の曲げモーメント算出値