

大阪大学工学部 正員 横木 康  
大阪大学工学部 正員の出口 一郎

1. えがき：斜波束トリ岸側に海岸堤防を設置した場合、冲波波形勾配 $0.03 \sim 0.05$ といふ条件下において、その堤脚部に逆三角形型の局所光強孔を生ずることが知られている。著者らはこの局所光強孔をとり上げてその規模に堤防法面を適用した水槽によるもどり流れに対する影響を実験的に検証した。本実験による局所光強孔解説を解明するにあたり、まず法面を適用した水塊がどのような波形、流速をもって堤脚部に達するかということを種々の堤防設置水深に対して検討したものである。

2. 法面上のもどり流れ( $V_d$ )に対する考察：堤防法面を流下するもどり流れを解析するには、まずもどり流れを長波性の波動と見えその波動方程式を解析的(もしくは差分式で)求める方法が考えられるが、当然この方法は法面角度が小さい場合のみ有効であり法面角度が大きい場合には適用できない。そこでここでBrantzaegが考えたモデルと同様のモデルを考え、慣性項が極めて小さいとしてもどり流れの流速を求めてみた。すなわち図-1に示すモデルを考え、微小体 $S_u$ に作用する力のつり合いを考えると(微小体 $S_u$ の流下する流速を $V_d$ とする)

$$F = G \sin \theta - F_p - R_b \quad (1)$$

$$\text{シニ} F = (\rho g S_d) (dV_d/dt), G = \rho g Z \cdot S_d, F_p = \rho g Z \tan \beta \cos \theta$$

$$R_b = \frac{1}{2} \rho f V_d^2 S_d \text{ でそれを } S_u \text{ に作用する重力、圧力、摩擦力であり}$$

(1) 式より $S_u$ の運動方程式が次のようになり

$$dV_d/dt = A^2 - V_d^2/B^2 \quad (2)$$

$$A^2 = g(\sin \theta + \tan \beta \cos \theta), B^2 = 2Z/f \quad (3) (4)$$

最大打上げ高に達した時刻を $t=0$ としその時 $V_d=0$ という初期条件で $\beta$ 、 $Z$ を定数として(2)式を解くとBrantzaegと同じ型の(5)式が得られる。

$$V_d = A \cdot B \tanh \left\{ (A/B)t \right\} \quad (5)$$

さらにこれを積分して $S_u$ の移動距離 $X$ が次のようになり

$$X = B^2 \log \left\{ \cosh \left( \frac{A}{B} t \right) \right\} \quad (6)$$

すなはち法面を適用するとさの流速 $V_d$ は(2)式の右辺中2項の符号を変えて $S_u$ が静水面より上昇する際の初期流速を $V_0$ として、次のように得られる。

$$V_d = -V_0 + A \cdot B \tanh \left\{ (A/B)t \right\} \quad (7)$$

しかし図-1からも明らかなように(7)式が有効ではあるが、もどり流れの先端が静水面を流下するまでの間であり、それ以後のもどり流れに対しては適用できない。 $Z$ 軸を適当に移動することによってある程度静水面より下まで(7)式が有効なようになることは可能であるがその場合一般性が失われる。しかし堤脚部の底質の移動を問題にする場合、必要なのは堤脚部に達したもどり流れの流速(以後 $V_d$ とする)であり(7)式から求められる流速から何らかの方法で $V_d$ を推定できればよいわけである。この $V_d$ と $V_0$ との関係については次節で述べる。

3. もどり流れの測定に関する実験：2で述べた考え方について、(7)式で静水面上のもどり流れ流速 $V_d$ を計算するにあたり、もどり流れの波形を $16\text{mm}$ シャッカメラで撮影し、同時に堤脚部法面方向流速 $V$ をビトーメーターで測定した。また、もどり流れの中に $\phi 5\text{mm}$ のガラス球トレーサーを投入し、 $V_d$ の実測を行なった。図-2にその波形の時間変

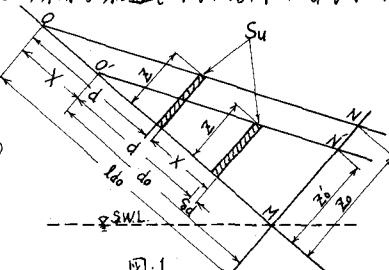


図-1

もどり流れ波形モデル

冲波波形勾配 $H_0/L_0$	0.03	0.05		
相対設置水深 $h_0/H_0$	0.25	0.50	0.75	1.0
堤防法面角度 $\theta$	30°	60°		

表-1 実験諸元

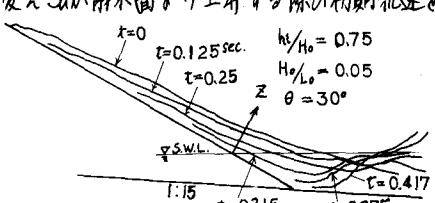


図-2 もどり流れの波形

化の一例を示す。この波形を三角形近似して(5)式中の $\beta$ 、 $\gamma$ を読みとり $\beta$ を計算すればわかる。図3は $\beta$ (度)と $h_1/H_0$ 及び $H_0/L_0$ の変化とともに $\beta$ がどのように変化しているか、その平均値 $\bar{\beta}$ の $h_1/H_0$ 及び $H_0/L_0$ の変化にともなう変動を示したものである。図から明らかなるよう $1-\beta$ は $H_0/L_0$ の影響 $f(H_0/L_0)$ ほとんどうけず、 $h_1/H_0$ 及び $\theta$ に大きく依存しているようであり、碎波束より沖側に設置した捨石堤の $\beta$ に関するBranzaegの実験式も考え合わせて、 $\beta = \beta(h_1/H_0, f(H_0/L_0))$ という形で表わされると推定できるが、定数 $K$ 及び $f(H_0/L_0)$ の関数形の決定はなお今後多くの実験を繰返して行なわれねばならない。この $\beta$ 及び $\gamma$ を用いて求めた $\beta$ の計算値と実測値とを比較すると、 $\theta=30^\circ$ の場合 $\beta$ は比較的向こうによく一致するが、 $\theta=60^\circ$ の場合 $\beta$ は実測値の方が小さく現れてくる。これは $\theta=60^\circ$ の場合のもどり流れの波形は相対三角形として十分近似できないためと考えられる。

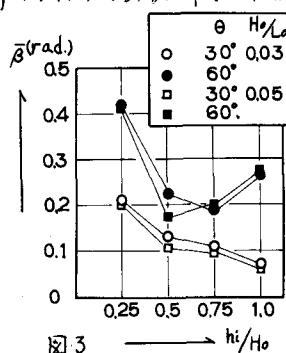


図3  $\beta$  (度)  $\rightarrow h_1/H_0$

4. 静水面上のもどり流れの堤脚部における減衰効果について：次に $T_u$ とピトー管で測定しに堤脚部法面方向流速 $V_p$ との関係であるが、静水面上のもどり流れの最大値 $V_p$ が堤脚部に達してどれほど減衰しているかとみる。図4に示すように $V_p$ は $T_u$ でピトー管で測定しに流速の最大値) 図から明らかなるように波形勾配が小さいほど、 $T_u$ 法面角度が小さいほど減衰割合が小さいようであり、 $h_1/H_0=0.5$ のところがピークに近くている。この減衰機構については、堤脚部水深のクッション効果を考慮し、もどり流れを常流のsubmerged jump もしくはfree jump と同様の流れとして考察する方法もあるが、本実験は比較的設置水深の浅い碎波後の領域で行なつたものであり、もどり流れ 자체非常流流れであるので、堤脚部水深の影響は考慮せず、堤防前面の波とともにもどり流れの位相の関係からこの減衰機構を考察してみよう。まず堤防に入射する波形を図5に示すが、 $T_u$ による鏡状波と反対する。その鏡状波が法面上静水面より上に上昇し始める時刻を $t=0$ とした後、もどり流れが流下し始め、 $t=\Delta t_1 + \Delta t_2$ で静水面を切り、 $\Delta t = \Delta t_1 + \Delta t_2$ 後 $t+\Delta t_3$ に堤防前面の水位に達すると考える。この時刻 $\Delta t_1$ において堤脚部の水面変動にともなう水粒子速度(図5中の一束鏡線)がもどり流れと同一方向の逆向き流速下りで質量保存則から考えて、もどり流れの減衰が小さく、両者の流速方向が反対ならば減衰度は大きいと推定できる。したがってこのもどり流れと堤脚部水面変動にともなう水粒子速度の位相差がこのもどり流れの減衰に大きく影響するものと考えられる。ここで図5中の $\Delta t_1$ は(7)式において $T_u=0$ とおいて求められ、 $\Delta t_2$ は(6)式において $X=L_d$ とおいて( $L_d$ は堤防法面上への越上高さの結果より求められる)求められる。また $\Delta t_3$ は(7)式に $\Delta t_1$ 及び $\Delta t_2$ を比べて極めて小さいので $\Delta t = \Delta t_1 + \Delta t_2$ としておしつかえない。図6はこの位相差 $\Delta t$ と減衰度の関係を示したもので、明らかに位相差が大きいとき、すなはち堤脚部水面変動にともなう水粒子速度の方向が逆向きのときには減衰度が小さくなっている。(T\_u=0のときには(7)式中の $T_u$ 等、若干不明な点があるのでここでは $\Delta t$ の値は16mmシネカメラから実測した値を用いている)。このように位相差モデルで堤脚部流速の減衰機構を説明できるようであるが、碎波後の波形の非対称性、set-up 等を考慮して詳細な実験による検討を加えていくべきと考えている。

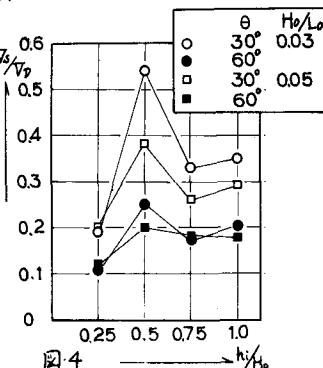


図4  $V_p/V_{p\max}$   $\rightarrow h_1/H_0$

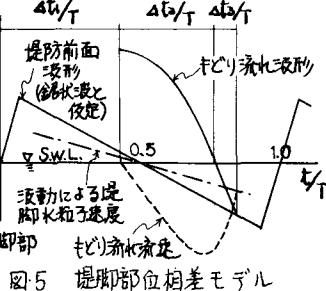


図5 堤脚部位相差モデル

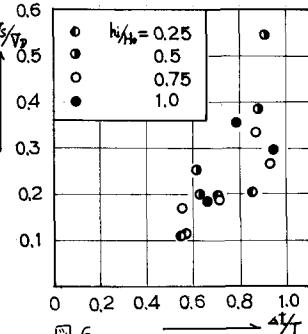


図6  $V_p/V_{p\max}$   $\rightarrow \Delta t$