

北海道大学 正員 ○奈良久
〃 〃 角田与史雄

1. まえがき

機械の異なる新旧鉄筋コンクリート断面よりなる合成桁は遅れ変形が生ずるとき、鉄筋の拘束作用、新旧コンクリートの品質の違いによって応力の再分配が行なわれる。これらの特性を知ることが安全性を評価する上で重要である。本研究はコンクリート合成桁の遅れ変形応力厳密解の式(文献6)を導き、2径間連続合成桁の場合についてその特性を調べたものである。

2. 2径間連続合成桁の遅れ変形による応力の解法
(Fig.1に示す2径間連続桁について解く。以下添字①は新コンクリートのクリープ係数 φ_1 なる時、 ∞ はクリープ終了時、0はクリープ開始時の値であることを示す。ただし、 X_0, X_∞ は支点発生不静定モーメント)

2-1. 計算上の仮定

a) コンクリートのクリープ係数 φ および収縮率 ω の経時変化は相似であり、かつ新旧コンクリート間に相似関係が成立する。すなわち

$$\text{新コンクリート}; \quad \varphi_{1\varphi} = \varphi, \quad \omega_{1\varphi} = k_1 \varphi \text{ の時}$$

$$\text{旧コンクリート}; \quad \varphi_{21\varphi} = \alpha_1 \varphi, \quad \omega_{21\varphi} = k_{21} \varphi$$

$$\varphi_{22\varphi} = \alpha_2 \varphi, \quad \omega_{22\varphi} = k_{22} \varphi$$

$$\therefore k_1 = k_1 = \frac{\omega_{10}}{\varphi_{10}}, \quad \alpha_1 = \frac{\varphi_{210}}{\varphi_{10}}, \quad \alpha_2 = \frac{\varphi_{220}}{\varphi_{210}}$$

$$k_{21} = \frac{\omega_{210}}{\varphi_{10}} = \alpha_1 k_1, \quad k_{22} = \frac{\omega_{220}}{\varphi_{10}} = \alpha_2 k_1$$

b) コンクリートの弾性応力-弾性歪は比例する。

c) コンクリートには常にひびわれが生じていない。

d) クリープおよび収縮開始後、鉄筋とコンクリートとの間に平面保持の法則が成立する。

e) 弹性係数 $E_{c0}, E_{c\varphi}, E_{c0\varphi}$ は次式のような関係にあるものとする。

$$E_{c\varphi} = E_{c0} (1 + \lambda), \quad \text{ただし } \lambda = \frac{\varphi}{\varphi_{10}}, \quad A = \frac{E_{c0}}{E_{c0}} - 1$$

2-2. 応力解法

断面をFig.1に示すように新、旧コンクリート断面(G, G')および鉄筋断面(S)の3種の要素に分解し、合成断面(G)に作用する力を各要素に作用する力、 N_{c1}, \dots, M_{c1} 等に分解し、遅れ変形によって断面内に生ずる2次応力に對して得られる次の連立多元微分方程式(2)を初期条件(12)で解けば遅れ変形応力を得る。

$$A_{X\varphi} = A_{c1} + N_{c2\varphi} A_{c2} + N_{s\varphi} A_S \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\}$$

$$I_{X\varphi} = I_{c1} + A_{c1} Y_{c1\varphi}^2 + N_{c2\varphi} (I_{c2} + A_{c2} Y_{c2\varphi}^2) + N_{s\varphi} (I_S + A_S Y_{s\varphi}^2) \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\}$$

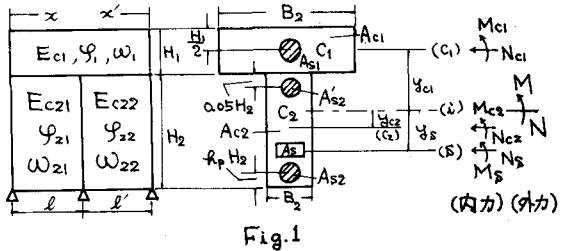


Fig.1

$$\text{ただし}, \quad N_{c2\varphi} = \frac{E_{c2\varphi}}{E_{c1\varphi}}, \quad N_{s\varphi} = \frac{E_s}{E_{c1\varphi}} \quad (1)$$

$$\begin{aligned} dN_{c1} &+ (1 - S_{11}) N_{c1} - \alpha S_{21} N_{c2} + t_1 M_{c1} + \alpha t_2 M_{c2} \\ &= -(1 - S_{11}) R_1 + S_{21} R_2 + t_1 \frac{dX_{\varphi+\omega}}{d\varphi} \quad (2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} dN_{c2} &- S_{12} N_{c1} + \alpha (1 - S_{22}) N_{c2} + t_2 M_{c1} + \alpha t_2 M_{c2} \\ &= S_{12} R_1 - (1 - S_{22}) R_2 + t_2 \frac{dX_{\varphi+\omega}}{d\varphi} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} dM_{c1} &+ U_{11} N_{c1} + \alpha U_{21} N_{c2} + (1 - Z_1) M_{c1} - \alpha Z_1 M_{c2} \\ &= -U_{11} R_1 - U_{21} R_2 + Z_1 \frac{dX_{\varphi+\omega}}{d\varphi} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} dM_{c2} &+ U_{12} N_{c1} + \alpha U_{22} N_{c2} - Z_2 M_{c1} + \alpha (1 - Z_2) M_{c2} \\ &= -U_{12} R_1 - U_{22} R_2 + Z_2 \frac{dX_{\varphi+\omega}}{d\varphi} \end{aligned}$$

$$\therefore k_1 = k_1 = A_{c1} E_{c1\varphi}, \quad k_2 = k_2 = A_{c2} E_{c2\varphi} \quad (3)$$

$$t_1 = \frac{A_{c1} Y_{c1\varphi}}{I_{c1\varphi}}, \quad t_2 = \frac{N_{c2\varphi} A_{c2} Y_{c2\varphi}}{I_{c2\varphi}} \quad (4)$$

$$U_{11} = \frac{I_{c1} Y_{c1\varphi}}{I_{c1\varphi}}, \quad U_{21} = \frac{I_{c1} Y_{c2\varphi}}{I_{c2\varphi}} \quad (5)$$

$$U_{12} = \frac{N_{c2\varphi} I_{c2} Y_{c1\varphi}}{I_{c1\varphi}}, \quad U_{22} = \frac{N_{c2\varphi} I_{c2} Y_{c2\varphi}}{I_{c2\varphi}} \quad (6)$$

$$Z_1 = \frac{I_{c1}}{I_{c1\varphi}}, \quad Z_2 = \frac{N_{c2\varphi} I_{c2}}{I_{c2\varphi}} \quad (6)$$

$$S_{11} = A_{c1} \left(\frac{1}{A_{c1\varphi}} + \frac{Y_{c1\varphi}^2}{I_{c1\varphi}} \right), \quad S_{21} = A_{c1} \left(\frac{1}{A_{c1\varphi}} + \frac{Y_{c1\varphi} Y_{c2\varphi}}{I_{c1\varphi}} \right) \quad (7)$$

$$S_{22} = N_{c2\varphi} A_{c2} \left(\frac{1}{A_{c2\varphi}} + \frac{Y_{c2\varphi}^2}{I_{c2\varphi}} \right), \quad S_{12} = N_{c2\varphi} A_{c2} \left(\frac{1}{A_{c2\varphi}} + \frac{Y_{c1\varphi} Y_{c2\varphi}}{I_{c2\varphi}} \right) \quad (7)$$

$$\text{また}, \quad \frac{dX_{\varphi+\omega}}{d\varphi} = \frac{dX_\varphi}{d\varphi} + \frac{dX_\omega}{d\varphi} \quad (8)$$

$$\frac{dX_\varphi}{d\varphi} = -\frac{x}{l} \frac{(d\theta_\varphi/d\varphi)}{\theta_{11\varphi}}, \quad \frac{dX_\omega}{d\varphi} = -\frac{x}{l} \frac{(d\theta_\omega/d\varphi)}{\theta_{11\varphi}} \quad (9)$$

Tab.1

No.	1	2	3	4	5	6
$E_{C10} (\text{t/cm}^2)$	200	200	200	150	150	280
$E_{C210} (\text{t})$	300	250	250	200	200	310
$E_{C220} (\text{t})$	300	250	300	200	300	310
$\omega_1 (\times 10^5)$	20	15	20	15	20	15
$P_2 \otimes (\%)$	2 0	2 0	2 0	2 0	2 0	2 0
M_w	117	168	129	180	110	169
$M_w + \omega$	107	91	80	68	106	90
$M_w + \omega$	224	259	209	248	217	258

$$\psi_{1\infty} = 2 \quad \alpha_1 = 0.5 \quad \alpha_2 = 1.0 \quad E_s = 2.1 \times 10^6 \text{ (kg/cm}^2\text{)}$$

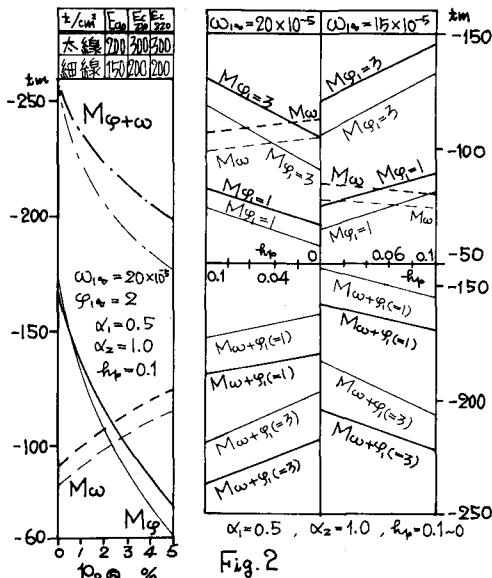


Fig. 2

$$\omega_1 = 20 \times 10^5 \quad \omega_2 = 15 \times 10^5$$

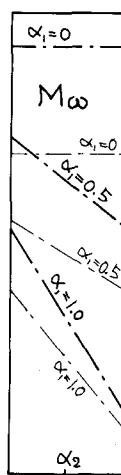
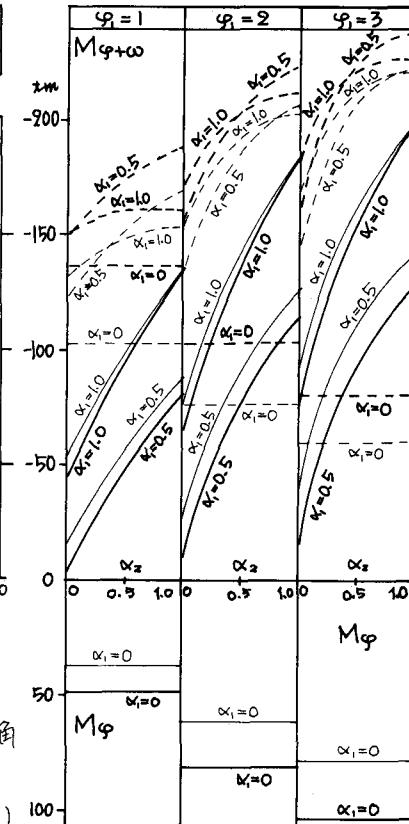


Fig. 3



$$= K \left\{ \frac{dQ_\varphi}{d\varphi} = \sum_{j=0}^l \left(\frac{dM_{S\varphi}}{d\varphi} \right) \cdot \frac{x}{l} dx \quad (10) \right. \\ \left. \frac{dQ_\omega}{d\varphi} = \sum_{j=0}^l \left(\frac{dM_{Sw}}{d\varphi} \right) \cdot \frac{x}{l} dx \right\}$$

ここで、 $Q_{1\varphi}$ は不静定モーメント $X=1$ によって支点上に生ずるたわみ角を表す。また、 $dM_{S\varphi}, dM_{Sw}$ は次のようにして求められる。

$$\frac{dN_{S\varphi}}{d\varphi} = -\frac{dN_{C1\varphi}}{d\varphi} - \frac{dN_{C2\varphi}}{d\varphi} \quad (II) \\ \frac{dM_{S\varphi}}{d\varphi} = \frac{dN_{C1\varphi}}{d\varphi} y_{C1\varphi} + \frac{dN_{C2\varphi}}{d\varphi} y_{C2\varphi} + \frac{dN_{S\varphi}}{d\varphi} y_{S\varphi} - \frac{dM_{C1\varphi}}{d\varphi} - \frac{dM_{C2\varphi}}{d\varphi}$$

初期条件は、 $\varphi=0$ で $N_{C1}=N_{C10}, N_{C2}=N_{C20}, M_{C1}=M_{C10}, M_{C2}=M_{C20}$ (12)

3. 中間支点発生不静定モーメントの特性

$l=l'=24\text{m}, B_1=200\text{cm}, H_1=18\text{cm}, B_2=50\text{cm}, H_2=160\text{cm}$, 各断面における A_{S1}, A_{S2}, A'_{S2} の割合は死荷重満載状態におけるスパン l の単純桁の曲げモーメントによつて A_{S2}, A'_{S2} を、2径間連続桁としての曲げモーメントによつて A_{S1} を決定し、中央点(スパン等の)の鉄筋量 $y_{S\varphi}$ に比例して A_{S1}, A_{S2}, A'_{S2} も増減するものとし、単純桁としての曲げモーメントによる応力を初期応力とした。また、 $E_{C100}=300 \text{ t/cm}^2, E_{C2100}=E_{C2200}=330 \text{ t/cm}^2, E_s=2.1 \times 10^6 \text{ kg/cm}^2$ である。2径間連続合成桁(単純桁を架設後現場で上部にスラブを打つ場合)の剛性・変形・応力特性は、中間支点に発生する不静定モーメントによつて支配されるので、(1)式は上述の仮定により、北大大型計算機センター FACOM 230-60 により、 $\varphi=0 \sim \varphi_\infty$ を直線変化とみなし 10 分割して (2) 式の数値積分を行なって得られた結果、Tab.1, Fig.1~3 を示す。

文献(1) 北海道大学工学部研究報告 第6号