

# I-133 吊橋の立体振動に対するダンパーの制振効果について

法政大学 正員 大地羊三  
 川田工業(株) 正員 ○板橋啓治  
 川田工業(株) 正員 前田研一

## 1. まえがき

吊橋の耐風安定性は種々の要素例えば構造の剛性、補剛桁の形状、橋床の型等によつて影響を受けるが、構造減衰の大きさにも依存する。したがつて吊橋の制振を考える場合、構造形状や構造の剛性を高めることを考慮するとの他、構造減衰を増加させることを考えられる。本文は、吊橋に減衰器(ダンパー)を設置することによって構造減衰量を増大し、補剛桁の発振風速を増すことにより吊橋の耐風安定性を向上させる方法について考察えたものである。従来この種の研究は、吊橋を平面モデルかあるいは自由度を限定した梁モデルとして取扱っているものが大部分であるが、ここでは吊橋を有限変位理論に基づいて立体構造としてモデル化して立体振動モードを算出し、構造各部の相対変位から、所要の構造減衰量を確保するための減衰器の設置位置や設置量について算定する方法を試案する。例題として単径間吊橋の生として不規則振動を制振せら場合を検討した結果について報告する。

## 2. 計算方法

本解析にあたっては 1) 減衰力は速度に比例する。2) 吊橋は死荷重によつて平衡状態にあり、補剛桁は無応力である。3) 減衰器設置によって基準振動形は変わらない等を仮定した。解析方法は吊橋を多質点モデルと仮定し(1)から固有振動数ならびにモードを求める。この際使用する剛性行列は有限変位理論に基づくと(2)のようになる。ここで減衰器の変位を(3)で表すと、吊橋の1周期で消費するエネルギーは(4)となり、対数減衰率、最大運動エネルギーが各々(5)、(6)で示されること及び最大運動エネルギーと最大ポテンシャルエネルギーの等価性を用いると(7)が求まる。これから吊橋の所要の対数減衰率に対する減衰器の所要の減衰係数が求まる。なお減衰器の設置位置はいくつおりか考えられるが、今回は図-1に示したようなものを対象とした。

## 3. 計算例

図-2に示すような単径間吊橋モデルに対して本方法を適用した。構造の対数減衰率 $\delta$ を0.1、補剛トラスの最大不規則角を $5^\circ$ と設定して不規則振動を制振するための所要減衰係数を算出した。表-1は各減衰器に対する所要減衰係数を示したものであり、図-3~5はネジレに関するモードを図示したものである。所要減衰係数が求めれば、減衰器の特性を考慮して所要の個数を決定できる。

$$|K - \omega^2 M| = 0 \quad (1)$$

$$[k_m] = \frac{EA}{L} \begin{bmatrix} k_1 & -k_1 \\ \text{sym. } k_1 & \end{bmatrix} + \frac{N}{L} \begin{bmatrix} k_2 & -k_2 \\ \text{sym. } k_2 & \end{bmatrix} \quad (2)$$

$$\begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_x^2 & C_x C_y & C_x C_z \\ C_y^2 & C_y C_z & \\ \text{sym. } & C_z^2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 - C_x^2 & -C_x C_y & -C_x C_z \\ 1 - C_y^2 & -C_y C_z & \\ \text{sym. } & 1 - C_z^2 \end{bmatrix} \quad (2')$$

$$U_i = U_i \sin \omega t \quad (3)$$

$$\Delta W = \sum_{i=1}^K \int_t^{t+T} C_i \dot{U}_i du = \sum_{i=1}^K \int_t^{t+T} C_i \dot{U}_i^2 dt = \sum_{i=1}^K C_i U_i^2 \omega \pi \quad (4)$$

$$\delta = \log \left( \frac{\chi_t}{\chi_{t+T}} \right) = \frac{\Delta \chi_t}{\chi_t} = \frac{\Delta W}{2W} \quad (5)$$

$$T = \frac{1}{2} \omega^2 \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^3 m_i a_{ij}^2 \quad (6)$$

$$\delta = \sum_{i=1}^K C_i U_i^2 \omega \pi / \omega^2 \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^3 m_i a_{ij}^2 \quad (7)$$

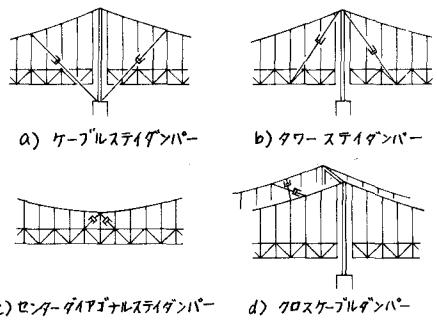


図-1 減衰器設置位置

表-1 減衰器所要減衰係数

モード	円振動数 $\omega$ [rad/s]	減衰器設置位置	減衰器振幅 $U$ [m]	減衰器最大速度 $\omega U$ [m/s]	$U^2 \omega \pi$	$\delta \omega^2 \sum_{i=1}^3 m_i a_i^{2,1}$	所要減衰係数 $C$ [t/m/s]
対称モード(5次)	2.002	センター・ゲル・ステイ	0.0023	0.0046	$3.33 \times 10^{-5}$	140.6	—
		ケーブル・ステイ	0.0623	0.1247	0.0244		5762
		ワーステイ	0.0713	0.1427	0.0320		4394
		クロス・ケーブル	0.1275	0.2553	0.1022		1376
逆対称モード(6次)	2.063	センター・ゲル・ステイ	0.1752	0.3614	0.1989	259.3	1304
		ケーブル・ステイ	0.4297	0.8864	1.1969		217
		ワーステイ	0.3025	0.6240	0.5931		437
		クロス・ケーブル	0.1403	0.2894	0.1276		2032

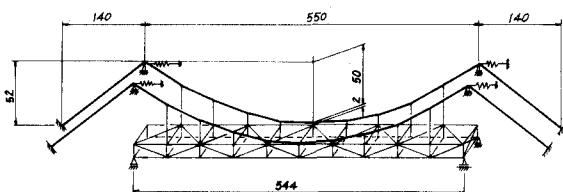


図-2 解析モデル

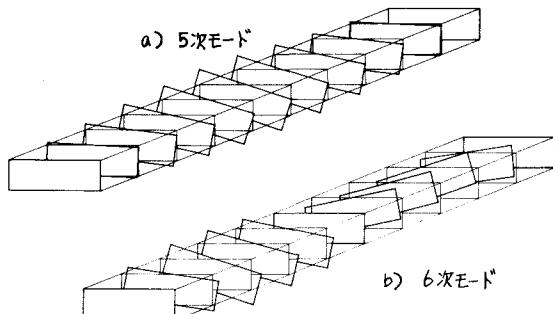


図-5 補剛トラスネジレモード

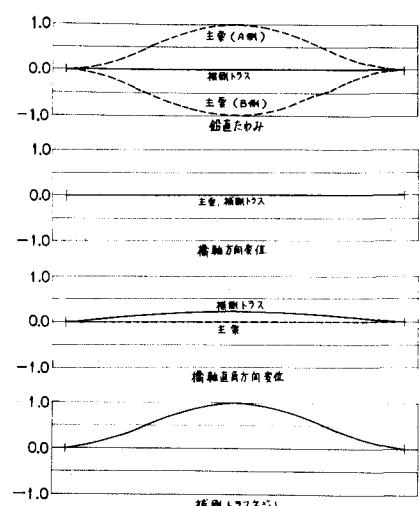


図-3 ネジレモード(5次)

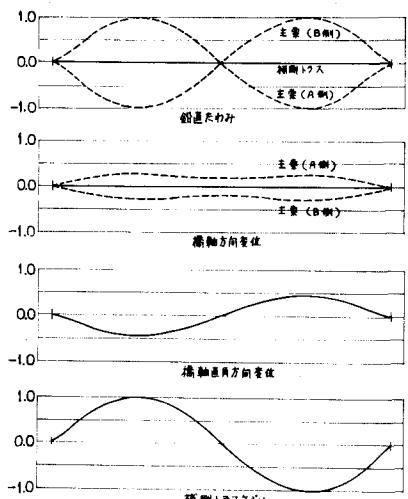


図-4 ネジレモード(6次)

#### 4. あとがき

以上吊橋に減衰器を設置して制振する場合の、所要の減衰量を算定する一方法について述べた。なお本論文の手法は東北大倉西茂著の文献1)の考え方を基本にしており、その手法を応用したものである。また本文を作成するにあたり川田工業技術本部藤井堅氏の協力を得た。記して謝意を表する。

#### «参考文献»

- 1) 倉西茂 「ダンパーによる吊橋のたわみ振動の制動について」 土木学会論文集第142号(S.42.6)
- 2) 大地羊三 「構造解析とコンピュータ」 産業図書(S.46.5)
- 3) 大地・板橋 「有限変形法による立体骨組構造の大変形解析」 土木学会第29回年次学術講演会概要集(S.49.10)