

九州大学 工学部 正員 小坪清真
九州工業大学 正員 高西照彦

1. まえがき 著者等は前論^{(1),(2)}において、多柱基礎に対する地震時動水圧の2次元論的及び3次元論的考察を行ひ、著者等が導いた理論解と2次元模型による実験結果とがよく一致することを示した。さらに、単柱に対する深さ方向の動水圧分布を表わす近似式を用ひて、多柱基礎の3次元動水圧を容易に求めめる方法を提案し、それに従えば、実際規模の多柱基礎についての数値計算結果は厳密解とよく一致することを確かめた。前論における理論解は、多柱基礎に対する地震時動水圧を求めるのに、緩和法的な考え方従つて逐次近似的に正解を得ようとするものであった。この方法では、多柱基礎を構成する柱の本数が多くなると、各柱に対する動水圧の理論式を導く手数が加速度的に増大し、その計算式は煩雑で、多大の計算時間が必要となる。また、直徑が各柱でまちまちであつたりあるいは柱配置が不規則であるような場合には、その煩雑さはさらに一段と増大する。そこで本論では前論におけるような煩雑な計算を必要とせず、しかも見通しのよいすっきりした形の動水圧の理論的解析法を新たに提案し、本法によつて求めた多柱基礎の各柱に対する3次元動水圧（剛体運動及び弾性自由振動）の計算結果の一例を示す。本解析法は以下に述べるよう、多柱基礎が水中で振動しているとき、その動水圧を表わす表示式中に未定係数を導入して、この未定係数を境界条件を満足するように定めようとするものである。本法によれば、単に柱の本数の2倍の元数をもつ連立一次方程式を解くだけで、多柱基礎が水中で振動しているときの動水圧式を決定することができる。このとき柱の本数の多少、柱径の不均一性、柱配置の不規則性の如何にかかわらず、上記の多元連立一次方程式の各要素は一定の規則に従つて簡単な手続きでこれを求めることが可能である。前論のような煩雑な計算を行なうことなく仕事の多柱基礎に対する動水圧の理論解が得られる。ただし、弾性自由振動に対しては、水中における柱の固有振動周期及び振動型が一定値に収束するまでくり返し計算を行う必要があるのは单柱の動水圧を求める場合と同様である。

2. 3次元剛体運動の動水圧理論 i 柱、 j 柱、…から構成された多柱基礎が、水中で x_i 及び y_i 方向に剛体運動 w で正弦的に剛体運動しているとき、水中の任意点 Q （図-1）の動水圧は、実体波のみを考えれば次式のように表わせる。

$$\sigma = -w_0 d \sum_{i=i,j,\dots} A_m \{ D_{im}^x \cos \theta_i + D_{im}^y \sin \theta_i \} \cos \lambda_m z K_i(\eta_m r_i) \sin wt \quad (1)$$

ここに、 w_0 は水の単位体積重量、 d は円柱の直徑（以下簡単のため円柱の直徑がすべて等しい場合を考える）、 D_{im}^x 、 D_{im}^y は i 柱の x 、 y 方向振動に対する動水圧式中の未定係数、 A_m 、 η_m は方程式 $c_0 + \lambda_m h = -g \lambda_m / w^2$ を満足する固有値 λ_m から定まる定数である。 g は重力の加速度、 $K_i(z)$ は変形ベッセル関数である。さて、多柱基礎が x 方向に单位加速度振幅で剛体運動しているとき、(1)式から求められる円柱境界での水分子の x 方向の動水圧勾配は、各柱について $\partial \sigma / \partial r_i|_{r_i=d/2} = w_0 A_m \theta_i \sin wt$

$(i=i, j, \dots)$ を満足しなければならない。同様に y 方向について $\partial \sigma / \partial r_i|_{r_i=d/2} = w_0 A_m \theta_i \sin wt$ である。いま j 柱について考えると、(1)式において j 柱の運動に基づく動水圧式を用いて j 柱まわりの水分子の加速度を厳密に求めるのは非常に煩雑であるから、本論では j 柱の中心位置における加速度を採用することによって、 j 柱の運動が j 柱に与える影響を近似的に評価した。また、(1)式自身も多柱基礎の動水圧を厳密に表現した式とはいえない。しかし、これらの近似による誤差が各柱の動水圧に及ぼす影響は、いずれも柱と柱との間隔 d に比べて少し大きくなれば($d/d \geq 1.5$)ほとんど無視することができる。以上の所論から次に示すような未定係数 D_{im}^x 、 D_{im}^y 等を定める連立方程式を導くことができる。すなわち、 x 方向振動に対して

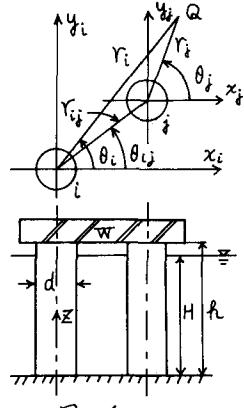


図-1

$$\begin{aligned} D_{im}^x + \sum_{j \neq i} \frac{k_1(\eta_m^j r_{ij}) + k_2(2\theta_{ij} k_2(\eta_m^j r_{ij}))}{k_0(\eta_m^j d/2) + k_2(\eta_m^j d/2)} D_{jm}^x \\ + \sum_{j \neq i} \frac{\sin 2\theta_{ij} k_2(\eta_m^j r_{ij})}{k_0(\eta_m^j d/2) + k_2(\eta_m^j d/2)} D_{jm}^y = 1 \\ D_{im}^y + \sum_{j \neq i} \frac{k_2(\eta_m^j r_{ij}) - k_0(2\theta_{ij} k_2(\eta_m^j r_{ij}))}{k_0(\eta_m^j d/2) + k_2(\eta_m^j d/2)} D_{jm}^y \\ + \sum_{j \neq i} \frac{-\sin 2\theta_{ij} k_2(\eta_m^j r_{ij})}{k_0(\eta_m^j d/2) + k_2(\eta_m^j d/2)} D_{jm}^x = 0 \end{aligned} \quad (2)$$

\pm 方向振動に対しては上式の左辺の 1 を 0 に、 0 を 1 にすればよい。 D_{im}^x 等が定まれば (1)

式から各柱の動水圧を求めることができる。従って水の附加質量係数も容易に得られる。結局、未定係数 D に関する連立方程式 (2) を解けばすべて必要な値を求めることが可能となることになる。計算結果の一例を図-2, 3 に示した。図-2 は l/d に対する多柱基礎 1 本当たりの平均の水の附加質量係数を、図-3 は $l/d = 2.0$ に対する各柱への水の附加質量係数を示す。これらは前論の結果と全く一致する。ここで、図-2 については深さ方向の動水圧をすべて加え合わせた全動水圧値を用いた。また、図-3 では单柱に対する水の附加質量を単位にとって 1 としている。

3. 弹性自由振動の動水圧理論 多柱基礎が水中で x 方向に弾性自由振動を行っていようと、 i 柱についてその影響関数を $\varphi_i(z, t)$ 、単位長さ当たりの重量を $W_i A_i$ 、天端重量を柱 1 本当たり W_c 、単位長さ当たりにからく x 方向動水圧を $\gamma_i(z, t)$ とすれば、 i 柱の弾性変位 $\eta_i(z, t)$ は

$$\eta_i(z, t) = \int_0^z \varphi_i(z, \xi) \gamma_i(\xi, t) d\xi - \frac{W_i A_i}{g} \int_0^z \varphi_i'(\xi, z) \frac{\partial^2}{\partial \xi^2} \gamma_i(\xi, t) d\xi - \frac{W_c}{g} \varphi_i(z, z) \frac{\partial^2}{\partial t^2} \gamma_i(z, t) \quad (3)$$

と表わされる。 \pm 方向についても同様な式が成り立つ。 $\square \eta_i(h, t) \dots (3)$

さて、この場合も前章の場合と同様に考えて、動水圧 $\gamma_i(z, t)$ に未定係数 D_{im}^x 等を導入し、境界条件 $\frac{\partial \gamma_i}{\partial z}|_{z=d/2} = -\frac{W_c}{g} \frac{\partial^2}{\partial z^2} \gamma_i(z, t)|_{z=d/2}$ を満足するよう D_{im}^x 等を定めることにする。 $\gamma_i(z, t)$ は弾性変位 $\eta_i(z, t)$ が与えられなければ求めることができないので、まず多柱基礎の円振動数 n_s 及び各柱の弾性変位を適当に仮定して、これらの値を用いて (3) 式の計算を行ったとき、それが (3) 式を満足するように繰返し計算を行って n_s 及び $\eta_i(z, t)$ を修正していくなければならない。これらの計算手順は本質的には单柱の場合のそれと全く同様である。一方、境界条件を満足するように $\gamma_i(z, t)$ 中に含まれる未定係数 D_{im}^x 等を定めるためには、弾性変位 $\eta_i(z, t)$ を次式に示すように動水圧と同型の表示式に展開することが必要である。すなわち、 $\eta_i(z, t) = \sum B_m \cos \lambda_m z \sin n_s t \dots (4)$

柱の弾性変位を上式のように表すすれば、上述のくり返し計算の各段階において (2) 式で示されたと同様な型の未定係数 D_{im}^x 等に関する連立方程式を解いて D_{im}^x 等を定めることができる。図-4 は前論の方法によって求めた 2 本柱に対する水の附加質量係数の分布を示す。本論による計算結果については講演時に発表する予定である。

(1) 小坪・高西：多柱基礎への水の附加質量について、土木学会論文報告集、第 248 号、1976 年 4 月。

(2) 小坪・高西：多柱基礎に対する水の附加質量の三次元解析、土木学会論文報告集、第 259 号、1977 年 3 月。

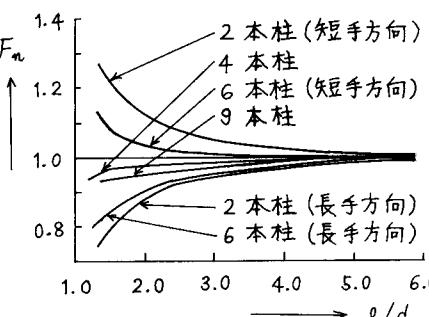


図-2 水の附加質量係数(剛体振動)

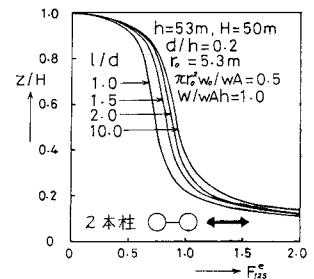


図-4 2 本柱に対する附加質量係数(1 次元弹性自由振動)

0.88	→ 2 本柱(長手方向)		
1.11	2 本柱(短手方向)		
0.98	4 本柱		
0.97	0.97		
0.90	6 本柱		
0.93	0.84	0.93 (長手方向)	
0.94	0.94	6 本柱 (短手方向)	
0.88	0.88	6 本柱	
0.96	0.92	0.96	
0.98	0.94	0.98	H = 50 m
0.96	0.92	0.96	C_h = 0.5
0.94	0.94	0.94	D/H = 0.1
0.96	0.92	0.96	l/d = 2.0

図-3 各柱に対する水の附加質量係数(剛体振動)