

日本大學生産工學部  
茨谷工業株式会社  
日本大學大學院

正会員 木田哲量  
正会員 大本孝昭  
学生員 阿部豊太郎

**1. 概要** 太陽熱エネルギー集光ブロック群先端部は集光ブロック群の前面に設置され、その導ブロック群とアンカーとを結ぶケーブルとの接合部の構造である。集光ブロック群は平常時には浮力を増大するため安定しているが、暴風雨時にはこのブロック群は極めて広大であるが薄く、もしも局部的な集中荷重を受けるようになると局部的に深く海底面に沈没し、導ブロック群の力学的安定、排水処理など太陽熱エネルギー収集機能上好ましくない表面作用が起こるので、このような局部的異常沈没を防止するには導ブロック群とケーブルとの取付部には特殊な箱型的構造を設け、その浮力をを利用して、局部的沈没を防ぐとともにケーブルより来る集中的な大きな力をより広い面積に分散し、導ブロック群の力学的安定を図るものである。ケーブルは導ブロック群の底面等に作用する海流や風浪による水平方向の力に対し、これをアンカーに結んで阻止するため、取付部とケーブルの接合部にはケーブルの引張力を水平力と垂直方向との分力にする。よって導ブロック群との取付部には、これに対して沈没しない構造を必要とする。さらに巨浪がさに場合にも、その波に乗り、波を導ブロック群の底面を通るようになり、そのような状態において生ずる最も危険な応力状態における場合にも耐え得るよう構造とする。前方から来る波は、海上で生ずる最大の波長200m、その波高は波長の1/10として、28.57mの三角状の波を想定する。ここに用いられる先端部ブロックの寸法は、幅33m、長さ30m、中央部の高さ1.70mの高張力鋼のプレートカーター群を連ねたブロック型とする。この場合の自重は0.6t/mとする。先端部ブロックの中心には、碇塊に定着される鋼ケーブルが取付られ、その後方に後続する集光導ブロック群を連結する4×3列の鋼ケーブル群が配列され、それぞれに各導ブロックが繋がる。この締留に要する力は602tとする。この様な状態の先端部構造に作用する断面力を、波と先端部導ブロックとの相対位置毎に求めるものとする。

**2. 波面と先端部導ブロック底面との相対位置による条件式** 先端部導ブロックは有限長( $l=30m$ )とし、考慮する条件波は、波長200m、波高28.57mとする事から、波面と先端部導ブロック底面の相対位置関係を図-1に示すように設定した。同図(a)は先端部導ブロックの中央部が波中にあり両端は波面から離れている状態であり、(b)は先端部導ブロックの一端は波面から離れているか他の端は波中にある状態であり、(c)は先端部導ブロックの両端が波中にある状態を考察するものである。この場合の基本条件は図-1に示すような座標系において求めるものとする。すなわち、座標の原点は導ブロックの中心にとり、波面、導ブロック底面の方程式を次のように仮定し、波面と導ブロック底面との左右の交点を $z_1$ 、 $z_2$ とおく。なお、海水の比重は $\rho = 1.03$ とする。

波面左部分:

$$y_1 = \gamma \tan \theta + n \quad (1)$$

波面右部分:

$$y_2 = \gamma \tan \theta + \mu \quad (2)$$

導ブロック底面:

$$y_3 = mx + n \quad (3)$$

導ブロック中心と波面頂部との距離

$$C \cos \theta$$

波面と導ブロック底面との交点:

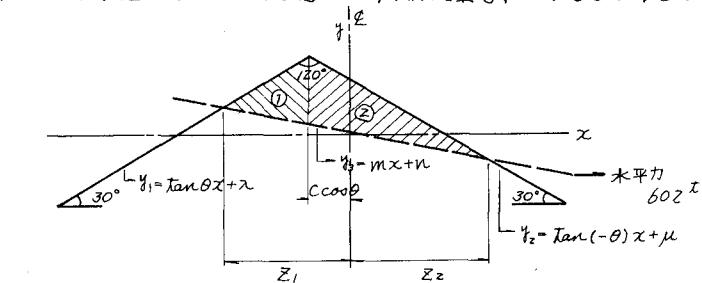


図-1 波面と導ブロックの相対位置

$$\text{波面と導ブロック底面との交点: } z_1 = \frac{n}{(m - \tan \theta)}, z_2 = \frac{(Z \tan \theta \times (\cos \theta + \mu)) / (\tan \theta + m)}{(m - \tan \theta)}$$

平衡条件:

(1) [(浮アロック底面より上の部分の海水の重量] - [(浮アロック自重]) + (ケーブルに作用する力の垂直分力) + (繫留力の垂直分力)] = 0

(2) [(浮アロック底面より上の部分の海水の重量によるせん断力] - [(ケーブルに作用する力の垂直分力のせん断に寄するモーメント) + (繫留力の垂直分力のせん断に寄するモーメント)] = 0  
浮アロック底面より上の部分の海水の重量.

(a) の場合

$$f_a = r \left[ \int_{z_1}^{z_2} \{(\tan\theta - m)x + R\} dx + \int_{z_1}^{z_2} \{-(\tan\theta + m)x + R + 2\tan\theta \cdot C \cos\theta\} dx \right]$$

(b) の場合

$$f_b = r \left[ \left( -C^2 \tan\theta + lC \tan\theta - \frac{(\tan\theta + m)l^2}{8} \right) \cos^2\theta + \frac{l}{2} R \cos\theta - \frac{R^2}{2(m - \tan\theta)} \right]$$

(c) の場合

$$f_c = r \left\{ -\tan\theta \left( C - \frac{l}{2} \right)^2 \cos\theta + lR \cos\theta \right\} \times \cos\theta$$

浮アロック底面より上の部分の海水の重量によるせん断に寄するモーメント

(a) の場合

$$r \left\{ -\frac{\tan\theta \times C^3 \cos^3\theta}{3} - \frac{R^3}{6(m - \tan\theta)^2 \cos^2\theta} + \frac{(R + 2\tan\theta \times C \cos\theta)^3}{6(\tan\theta + m)^2 \cos^2\theta} \right\}$$

(b) の場合

$$r \left\{ -\frac{\tan\theta \times C^3 \cos\theta}{3} - \frac{R^3}{6(m - \tan\theta)^2 \cos^2\theta} - \frac{1}{3} \left( \frac{l}{2} \right)^3 (\tan\theta + m) \cos\theta + \frac{l}{2}^2 C \tan\theta \cos\theta + \frac{1}{2} \left( \frac{l}{2} \right)^2 R \right\}$$

(c) の場合

$$r \left\{ \frac{C^3 \tan\theta \times \cos\theta}{3} - \frac{4}{3} \left( \frac{l}{2} \right)^3 m \cos\theta + \left( \frac{l}{2} \right)^2 C \tan\theta \times \cos\theta \right\}$$

平衡条件に各値を与え、各点における  $m$ ,  $R$ ,  $z_1$ ,  $z_2$  を試算法により決定するものとする。

**断面力** 浮アロック自重を  $f_a = 0.6 t/m^2$  とすると、せん断力  $S_x$ 、曲げモーメント  $M_x$  は次式で得られる。

$$S_x = \int_{z_1}^{z_2} f_a dx - \int_{z_1}^{z_2} (f_a / \cos\theta) dz \quad (f_a: それぞれの場合の適用式決定は別途に定まる。)$$

$$M_x = \int_{z_1}^{z_2} \int_{z_1}^{z_2} f_a dx dz - \frac{1}{\cos^2\theta} \int_{z_1}^{z_2} \int_{z_1}^{z_2} f_a dx dz$$

3. 計算結果 波の頂部と浮アロック中心(座標原点)との距離を  $C = 1.5 m$  ごとにせん断力、曲げモーメントをそれぞれの点で求めた。曲げモーメントでは、 $C = 1.5 m \sim 6.0 m$  までは  $C = 6 m$ ,  $C = 4.5 m \sim 0 m$  までは  $C = 3 m$ ,  $C = -1.5 m \sim -3.0 m$  では  $C = 6 m$ ,  $C = -4.5 m$  では  $C = 9 m$ ,  $C = -6.0 m \sim -7.5 m$  までは  $C = 15 m$  で負の最大曲げモーメントが生じ、 $C = -9.0 m \sim -15.0 m$  では  $C = 15 m$  で正の最大曲げモーメントが生じた。またそれぞれの最大値は、 $-101.1 t \cdot m$   $102.0 t \cdot m$  であった。

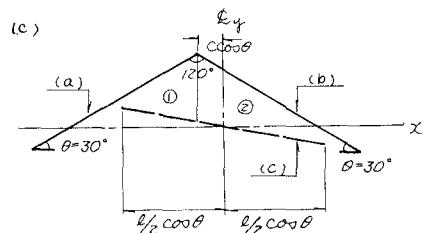
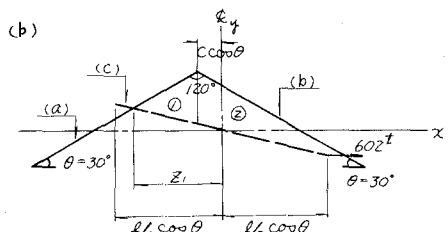
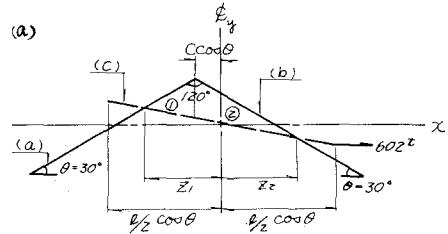


図-2 波面と浮アロックの相対位置.