

神戸大学 正 北林泰春 日本鋼管 正〇中島孝裕

1. まえがき 自動車の振動と沿道の地盤振動を同時に測定し、その関連性を調べていくことは道路交通振動の原因解明には有効な手段であると考えられる。本報文では、大型トラックが踏板を通過するときの車体振動を測定し、近似化した車両の振動モデル用いて動的な接地荷重を計算した。そして、車体振動と同時に測定を行なった沿道の地盤振動との比較と若干の検討を行なつたものである。

2. 実験概要 車両の振動は複雑であるが、ここで大型車の上下振動を図-1のように2自由度系で簡単化して取り扱う。この場合、車両の接地荷重は  $P(t) = M\ddot{Z} + M_T\ddot{Z}_T$  の式で表わされる。いま、ばね上、ばね下質量が既知として与えられたならば、ばね上、ばね下加速度を実測すればよく、上式から接地荷重が計算できることとなる。しかし、本研究では車体振動として、後輪のはね上、ばね下加速度を実測した。一方、地盤振動については、道路直角方向に車線中央から 2.5, 10, 20, 30 m の4点で上下方向の振動速度を測定した。実験を実施した場所は宅地造成工事現場内の簡易舗装路である。つまり、加振方法としては、踏板(図-1)は高さ3cmと5cm、車速は10km/hから100km/hまで50km/hまでの5段階、積荷を空車と積載の2種の組み合せで20ケースとし、各ケース10周以上のくり返し実験を実施した。なお、大型車は後輪一軸のダンプトラック(三菱T80)である。また、測定データはデータレコーダーで録音し、周波数分析および接地荷重の合成はリアルタイム振动解析装置(YHP, 5451A)を利用した。

3. 車両振動の特性 まず、踏板高5cmのはね上、ばね下加速度を車速に対して図示すると、踏板5cmの場合図-2のようである。ばね上加速度は、踏板5cmの空荷で車速80km/hの場合に若干大きくなっているが、全体的に見て車速によく変化はほとんど見られない。一方、ばね下加速度は車速とともに増す傾向である。つまり、踏板高さおよび積荷の有無の影響を調べるために図-3, 4である。図-3から、踏板3cmの加速度の方が5cmの場合に比べて小さくなっているが、踏板高さの効果は車速に関係なくあらわれている。図-4の積荷の有無については、ばね下加速度は1.0前後の値となっており車速によらず変化してはいるが、ばね上加速度は積荷の方が一律に小さく車速によく変化は見られない。一方、周波数特性についても図示しておきたいが、偏向をまとめておこう。ばね上加速度は図-2のようである。ばね上加速度

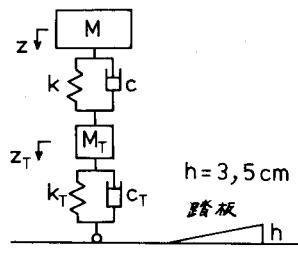


図-1 車両の振動モデルと踏板

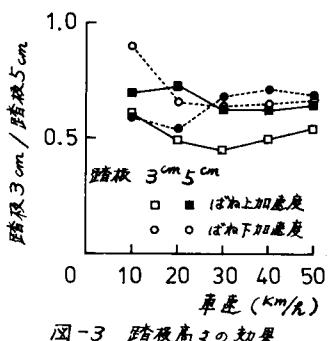


図-3 踏板高さの効果

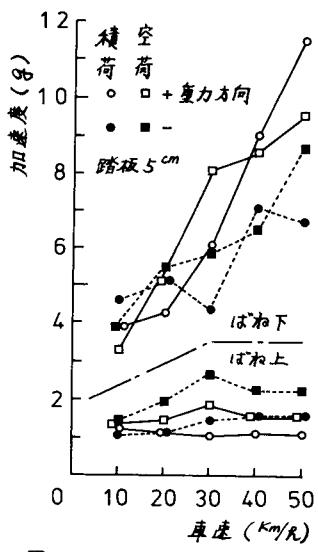


図-2 ばね上、ばね下加速度

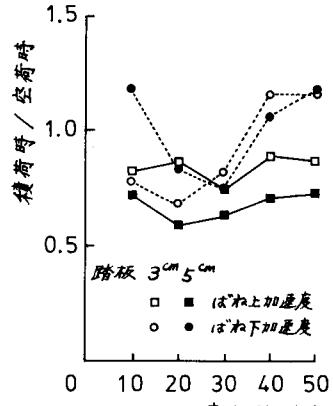


図-4 積荷有無の比較

度は積荷の場合  $\omega \sim 4\text{Hz}$ , 空荷の場合  $\omega \sim 6\text{Hz}$  に、ばね下加速度は積荷の場合  $\omega \sim 14\text{Hz}$ , 空荷の場合  $\omega \sim 13\text{Hz}$  にそれぞれピーコフの振動数がある。したがって、ばね下加速度のピーコフ振動数は空荷の方が積荷の場合に比べて低速時に若干大きい側面、逆に、ばね上加速度のピーコフ振動数は空荷の方が高速時に若干高い側面がある。つまり、計算によると接地荷重を車速に応じて固定した方が回転である。この場合、ばね上、ばね下質量をいくらくども問題であるが、これについて12実測の車両重量から既往の文献を参考にして、荷重と思われる値を仮定した。また、同図には前述のほかに、ばね下加速度の傾向から、接地荷重に大きさ影響を与えていよいよばね下慣性力 ( $M_T \ddot{x}_T$ ) についても比較的ため固定してある。空荷で踏板5cmの場合を除いて両者はよく近似しており、ばね下加速度を測定することによって接地荷重の傾向を予測することができるものと考えられる。

4. 地盤振動の特性 図-6K, 10m地点における地盤振動速度、一例として固定した。ここに示しておいたが 2.5m地点を除いて、踏板高さの影響は明らかになつてゐるが車両工除外して、踏板高さの影響はほとんど見られない。一方、車速に増加に応じて地盤振動も

大きくなつていて、これは接地荷重の車両に対する傾向と対応した結果と言える。つまり、周波数特性については、地盤振動速度のピーコフ振動数はいずれの測点においても、ほぼ  $11 \sim 12.5\text{Hz}$  とおこなつてゐる。しかし車両のばね下加速度は  $6 \sim 14\text{Hz}$  の範囲でピーコフ振動数をもつてゐる。

したがって、地盤振動については、共振点側の地盤の振動伝達特性が強調されることが多いと考えられるが、今回の実験結果のみではこの点については十分に解明できなかつた。

つまり、本研究として一番注目したのは、接地荷重と地盤振動の応答関係である。一例として、図-7K 踏板5cmの場合で 10m地点における両者の応答関係を示す。路面の都合で全ては固定できなかつたが、得られた結果をまとめるとつきのようである。積荷時は、接地荷重と地盤振動速度は車速、踏板高さにかかわらず、各地点でほぼ直線関係にある。一方、空荷時には、接地荷重と地盤振動速度との応答関係の悪い場合が見られる。とくに、踏板5cmの場合で、2.5m地点における地盤振動速度の値が大きくなつてゐる。これらの違いが生じるのは、構成してよう接地荷重の振動数成分と地盤の振動伝達特性の間の相違による点が考慮されなければならないと考えられる。

5. あとがき 今回の実験結果では、自動車荷重の動的効果によるばね上およびばね下振動の特徴はある程度把握できた。しかし、地盤の振動伝達特性が影響する部分については、さらに違う地盤条件の場所で実験を行ない、今回解明できなかった反応式補っていきたいと考えている。最後に、現場実験に種々便宜上計つていただきいた神戸市開港局の関係各位に深く感謝いたします。

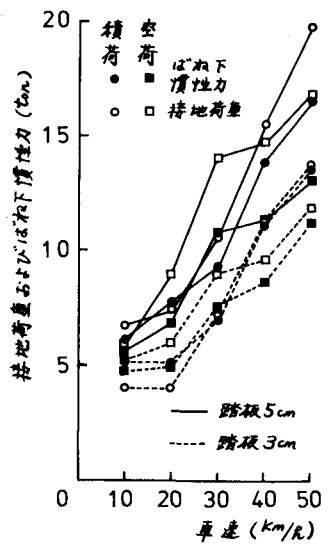


図-5 接地荷重とばね下慣性力

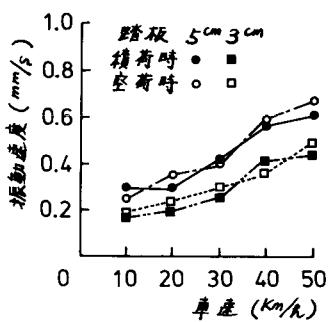


図-6 地盤振動速度(10m地点)

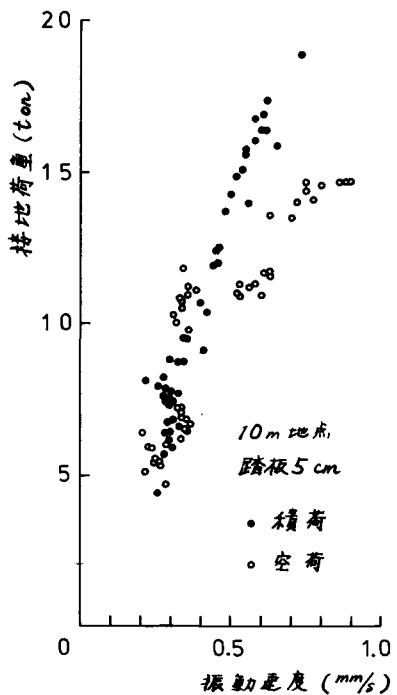


図-7 接地荷重と地盤振動速度の対応