

九州大学工学部

正員 〇 橋 本 武

副 上

場 勲 得

1. 緒言. トンネル非定常湧水問題の解析手法の確立に当っては種々の内容手法が考えられるが, 本研究では現実のトンネル地山のもつ複雑な透水特性および境界条件を適切に評価でき, しかも演算能力の点で優れて解析手法を提案することを目的として, 定常湧水問題に於いて開発した著者の「置入有限要素法」の拡張応用を企図するものである.

2. 解析理論. 非定常湧水問題のFEM基礎式は周知の通りに次式で与えられる.

$$-KH + Q - (E + F) \frac{\partial H}{\partial t} - J \frac{\partial u}{\partial t} = 0 \quad (1)$$

ここに, H, u, Q : 解析領域内節点の水頭, 流速, 流量ベクトル, K : 透水係数マトリックス, E : 透水度, 地山の圧縮性マトリックス, F : 自由水面変化の項で, 自由水面上に辺を有する要素毎に $\tilde{f}$ を求め, 集積したものを, J : 加速度の項における係数マトリックスで, $\tilde{f} = \frac{r(x_i - x_j)}{\delta} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ 透水係数, 要素節点の座標値と内容とする.

ところで, 解析領域を, 図-1に示すように, 相互に接する固定境界面でブロック分割し, さらに, 各ブロック毎に四辺形または三角形要素に分割するものとする. このとき, ブロック線 $(i-1)-(i-1)$, $i-i'$ 2つが与えられるブロック $(i-1)$ を取り出し, その両端ブロック線上の節点1, 2, ..., n における節点水頭, 流量のベクトルを $(H_{(i-1)i}, Q_{(i-1)i})$, $(H_{(i-1)i'}, Q_{(i-1)i'})$ と記号表示すれば, 式(1)の次式が与えられる. 以下, 式(1)の記号は省略した.

$$\begin{bmatrix} Q_{(i-1)i} \\ -Q_{(i-1)i'} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{(i-1)i} & k_{(i-1)i'} \\ k_{(i-1)i} & k_{(i-1)i'} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_{(i-1)i} \\ H_{(i-1)i'} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -R_{(i-1)i} \\ R_{(i-1)i'} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (e+f)_{(i-1)i} & (e+f)_{(i-1)i'} \\ (e+f)_{(i-1)i} & (e+f)_{(i-1)i'} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i} \\ (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i'} \end{bmatrix} \quad (2)$$

時間: t における離散化の T の, Crank-Nicolson法を適用し, 式(2)を $t + \alpha \Delta t$ ($0 \leq \alpha \leq 1$) にて求める式が与えられる.

$$\begin{bmatrix} \alpha Q_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) Q_{(i-1)i}^t \\ -\alpha Q_{(i-1)i'}^{t+\alpha\Delta t} - (1-\alpha) Q_{(i-1)i'}^t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{(i-1)i} & k_{(i-1)i'} \\ k_{(i-1)i} & k_{(i-1)i'} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha H_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) H_{(i-1)i}^t \\ \alpha H_{(i-1)i'}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) H_{(i-1)i'}^t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (e+f)_{(i-1)i} & (e+f)_{(i-1)i'} \\ (e+f)_{(i-1)i} & (e+f)_{(i-1)i'} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i}^t \\ \alpha (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i'}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) (\frac{\partial H}{\partial t})_{(i-1)i'}^t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\alpha R_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} - (1-\alpha) R_{(i-1)i}^t \\ \alpha R_{(i-1)i'}^{t+\alpha\Delta t} + (1-\alpha) R_{(i-1)i'}^t \end{bmatrix} \quad (3)$$

ここに, k, e, f は時刻 $t + \alpha \Delta t$ における解析領域に於いて求めらるものである.

また, 時刻 $t + \alpha \Delta t$ と t におけるポテンシャル H に於いて次式を仮定する.

$$H^{t+\alpha\Delta t} = H^t + (\frac{\partial H}{\partial t})^t \alpha \Delta t - \alpha \left\{ (\frac{\partial^2 H}{\partial t^2})^{t+\alpha\Delta t} - (\frac{\partial^2 H}{\partial t^2})^t \right\} \alpha \Delta t \quad (4)$$

式(4)を式(3)に代入するよう演算整理すれば,

$$\begin{bmatrix} V_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} \\ V_{(i-1)i'}^{t+\alpha\Delta t} \end{bmatrix} = P_{(i-1)i} V_{(i-1)i}^{t+\alpha\Delta t} + \tilde{V}_{(i-1)i}^t \quad (5)$$

$$\begin{bmatrix} P_{(i-1)i} \\ P_{(i-1)i'} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\alpha} (a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'} - a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'}) & \alpha a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'} \\ -\frac{1}{\alpha} (a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'} - a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'}) & -a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'} \end{bmatrix}, \quad C_{(i-1)i} = \begin{bmatrix} a_{(i-1)i} & n \alpha n \\ -\frac{1}{\alpha} a_{(i-1)i} a_{(i-1)i'} & \frac{1}{\alpha} n I_n \end{bmatrix}, \quad V = \begin{bmatrix} H \\ \theta \end{bmatrix} \quad (\text{状態ベクトル})$$

$$\tilde{V}_{(i-1)i}^t = A_{(i-1)i} V_{(i-1)i}^t + B_{(i-1)i} V_{(i-1)i'}^t + C_{(i-1)i} A_{(i-1)i}^t, \quad I_n, n \alpha n: (n \times n) \text{ 次の単位および零マトリックス,}$$

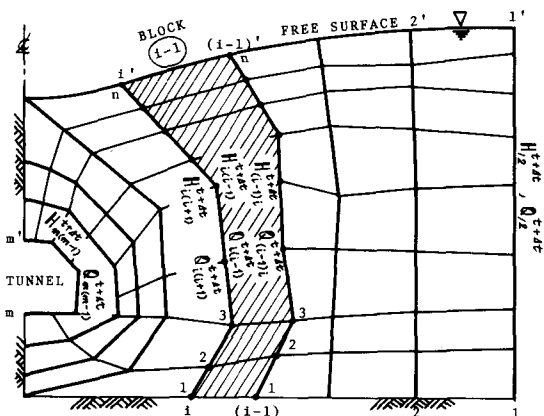


図-1

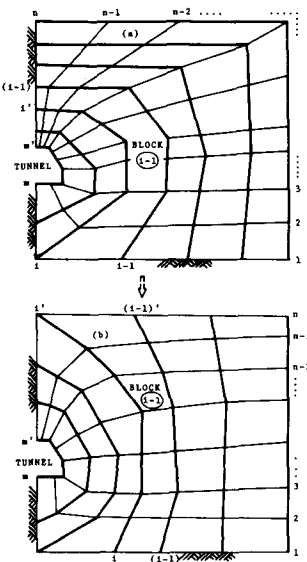


図-2

$$A_{(i-v)i} = \begin{bmatrix} -\alpha_{(i-v)i}^{-1} b_{(i-v)i} & 0_n \\ \frac{1}{\alpha} (a_{ii} a_{(i-v)i}^{-1} b_{(i-v)i} - b_{ii}) & (1-\frac{1}{\alpha}) a_{ii}^{-1} I_n \end{bmatrix}$$

$$B_{(i-v)i} = \begin{bmatrix} -\alpha_{(i-v)i}^{-1} b_{(i-v)(i-1)} & (1-\alpha) a_{(i-v)i}^{-1} \\ \frac{1}{\alpha} (a_{ii} a_{(i-v)i}^{-1} b_{(i-v)(i-1)} - b_{(i-1)i}) & (1-\frac{1}{\alpha}) a_{ii} a_{(i-v)i}^{-1} \end{bmatrix}$$

$$a_{ij} = \alpha k_{ij} + (e+f)_{ij} / \Delta t, \quad b_{ij} = (t+u) k_{ij} - (e+f)_{ij} / \Delta t,$$

$$A_{(i-v)i}^t = \begin{Bmatrix} -\alpha R_{(i-v)i}^{t+at} - (1-\alpha) R_{(i-v)i}^t \\ \alpha R_{(i-v)i}^{t+at} + (1-\alpha) R_{(i-v)i}^t \end{Bmatrix}$$

式(5)は、プロット(i-1)において、時刻 $t+\Delta t$ におけるプロット線*i-i'*、 $(i-v)-(i-1)$ における両状態ベクトルの関係を示すので、非定常潜水問題の格形式である。

次に、プロット線*i-i'*に着目する。任意の時刻 t で、プロット線両側のプロット側面における節点水頭および節点流量を考察する、テンソルレベル一意性より $H_{(i-v)i}^{t+at} = H_{(i-v)i}^{t+at}$ が成立し、また、水収支から $Q_{(i-v)i}^{t+at} = Q_{(i-v)i}^{t+at}$ が成立する。したがって、状態ベクトルに関して $V_{(i-v)i}^{t+at} = V_{(i-v)i}^{t+at}$ の等式が成り立つ。これを式(5)に代入する次の恒等式がえられる。すなわち、

$$V_{(i-v)i}^{t+at} = F_{(i-v)i} V_{(i-v)i}^{t+at} + V_{(i-v)i}^t \quad (6)$$

ここに、 $V_{(i-v)i}^t = A_{(i-v)i} V_{(i-v)i}^t + B_{(i-v)i} V_{(i-v)i}^t + C_{(i-v)i} A_{(i-v)i}^t$

プロット線*i-i'*、 $m-m'$ においてえられる固定境界条件は

次と表(1)である。

$$i-i': \quad V_{i2}^{t+at} = B_{iH} \left\{ \begin{matrix} \Theta_{i2}^{t+at} \\ 1 \end{matrix} \right\} \quad (7)$$

$$m-m': \quad B_{RH} V_{m(m-1)}^{t+at} = H_R^{t+at} \quad (8)$$

3. 解析手順 プロット線*i-i'*側から相隣るプロット毎に式(6)の恒等式を求め、その式を順次前進的に代入を繰り返せば、各プロット線*i-i'*の状態ベクトルが $t+\Delta t$ での値 V_{i2}^{t+at} の算定と求められる。これらの式

において、下流端プロット(m)の上流節面に題取状態ベクトル $V_{m-1,m}^{t+at}$ をプロット(m)の格形式に代入し、その結果を式(8)に代入すると、 V_{i2}^{t+at} に関して式(7)を用い、 Q_{i2}^{t+at} を未知とする本題の基本連立方程式が算定された次のとおりである。

$$B_{RH} \left\{ \begin{matrix} \Theta_{i2}^{t+at} \\ 1 \end{matrix} \right\} + B_{RH} (F_{i1} V_{i1}^t + F_{i2} V_{i2}^t + \dots + V_{(m-1)m}^t) = H_R^{t+at} \quad (9)$$

ところで、 F_{i1} の計算に当たっては、 k, e, f を求めなければならないが、これは時刻 $t+\alpha \Delta t$ における解析領域に代入して算出されるものである。したがって、この解析領域は当初未知であるから、式(9)は予備修正法による反復計算に於ける。また、本題の解析に当たっては、初期状態 $t=0$ の計算と、それ以降の各時間段階の計算とで分割法が異なる。すなわち、 $t=0$ より一層の非定常潜水問題であり図2(a)の分割内容に於ける。ここで、 $t=0$ は自由水面の水頭が未知量として基本式に含められ、図2(b)の分割内容に於ける。この分割の通り段々に伴って計算のテンソル、節点流量を算出するよう工夫せねばならない。

4. 適用例 図3に示す潜水問題に対して、本法を適用し、自由水面の時間的変動をプロットする同図実線に示すのとおりである。また、図4は潜水量の減衰状況を示したもので、90%減衰完了時と潜水平衡時間と定義する。

(参考文献) (1) CHISHAKI, T. and S.D. YANG: Two Dimensional Analysis of Unconfined Groundwater Flow from a Tunnel Opening, *Memories of the Facul. of Eng., Kyushu Univ.*, Vol.37, No.1, 1977, (2) 橋本, 楊: 潜水有限層系流: Fowling 潜水流問題の解析, *工学*, No.80, 1977, pp.73~82, (3) 橋本: トンネル工事, 共立出版, 1977, pp.243~281.

