

鳥取大学工学部 正会員 高岡宣善  
鳥取大学工学部 正会員 白木 疾

舞 鶴 高 専 正会員・松保重之  
鳥取大学大学院 学生員 山本亮之

1. まえがき 道路橋を設計するという立場では、危険状態であら茨帯時を考慮すべきであることを考えれば、荷重は橋軸に沿って連続分布していると見なし得る。先の発表では、このように茨帯時荷重を分布不規則荷重でモデル化し、茨帯時においてそのような分布荷重が作用する場合の空間的変動性を考慮した道路橋の信頼性解析を行った。<sup>1)</sup> 今回は、その結果をもとに、さらに、茨帯時活荷重による曲げモーメントを道路橋の耐用期間中時間的に変動する再生パルス過程としてモデル化し、耐用期間中の時間的変動性を考慮した道路橋の信頼性解析を行う。なお、簡単のために単純支持された1車線道路橋を対象とする。

2. 空間領域における信頼性解析 交通茨帯時の活荷重は、Fig.1のように橋軸方向に連続分布する分布不規則荷重としてモデル化することができます。先の報告では、このような分布不規則荷重がFig.1の単純析橋に作用する場合の曲げモーメントの確率特性値を不規則関数の相關理論を用いて求めた。<sup>1)</sup> その結果のみを示すとFig.2、Fig.3の実線のようになります。Fig.2およびFig.3は、それを各断面X (Fig.1参照)における曲げモーメントの平均 $M(x)$ および分散 $D_M(x)$ を示したものである。また、このように解析的に求めた特性値の妥当性を調べるために、曲げモーメントの確率特性値をシミュレーション手法により求めた。その結果は、Fig.2、Fig.3においてX印で示すとおりである。これららの図を見ると、解析的に求めた確率特性値はシミュレーション結果とよく一致することができる。道路橋の曲げモーメントの確率特性値は、不規則関数の相關理論を用いた方法によれば、複雑な観測あるいはシミュレーションを行はずとも容易に求めることができます。さて、Fig.2、Fig.3の実線のよう曲げモーメントの確率特性値を用いて、全スパンにわたり空間的変動性を考慮した不規則関数の信頼性解析を行った結果を示すと、すでに発表していようFig.4の曲線“Random Function”的ようになります。ここに、Qは破壊確率、λはスパン中央の曲げモーメント $M_c$ の期待値に対する許容曲げモーメント $M_{av}$ の比を示す。ここで、 $M_c$ のみを用いた不規則変数の信頼性解析を行ってみた。この場合の破壊確率Qは、式(1)で評価でき、この計算結果は、Fig.4の曲線“Random Variable”で示される。式(1)における $M_c, \sigma_{M_c}$

$$Q = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_{M_c}} \int_{M_c}^{\infty} \exp\left(-\frac{(M_c - M_c)^2}{2\sigma_{M_c}^2}\right) dM_c \quad (1)$$

は、それが $M_c$ の期待値と標準偏差である。この図を見ると、道路橋の全スパンにわたり不規則関数の信頼性解析とスパン中央のみに注目した不規則変数の信頼性解析の結果とがほとんど一致することができる。したがって、Fig.1のような単純支持された道路橋の危険断面は、よりのスパン中央付近であると考えられ。

3. 時間領域における信頼性解析 2.の解析において、危険断面はスパン中央附近にあることがわかった。したがって、スパン中央における曲げモーメント $M_c$ が耐用期間中に与えられたレベルを超える問題として時間領域における信頼性解析を行うことができる。このように時間的に変動する $M_c(t)$ も巨視的な時間領域

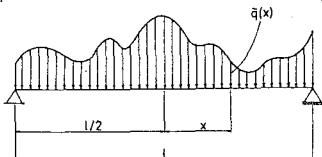


Fig.1

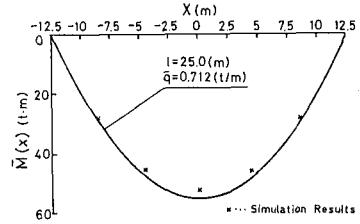


Fig.2

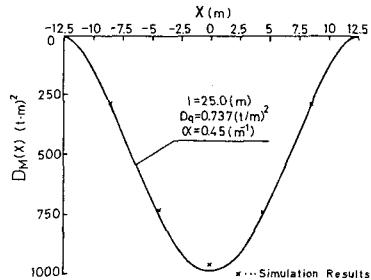


Fig.3

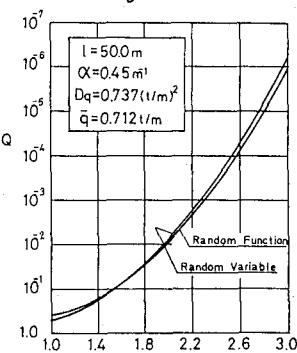


Fig.4

域で考えると、道路橋を破壊に至らしめる可能性の大きい状態時に作用するもの  $M(t)$  と、そうでないものとに分けて考えることができる。したがって、このような荷重作用  $M_c(t)$  は、Fig. 5(b) に示すように状態時の最大さを持つ再生長方形パルス過程としてモデル化することができる。この図において、パルスの大きさは不規則  $M(t)$  に変動するが、パルスの生じていない(破壊していない)期間では大きさが 0 の架空のパルスであると考えられる。Fig. 5(a) は、パルスの潜在的な始まりおよび終わりの時刻を定義して再生点過程を表したもので、この再生点過程の不規則な到達時間間隔はパルス継続時間  $\Delta t$  を示している。したがって、平均到達率  $\lambda_f$  は  $D$  の期待値  $\mu_f$  の逆数  $\lambda_f = 1/\mu_f$  で与えられる。そうすると、再生パルス過程は、このようないくつかの定義されるような潜在的な時刻において、前のパルス(架空のパルスも含む)とは独立に確率平行パルスを始め、確率  $(1-\rho_f)$  でパルスを終わるよりは不規則過程であると考えることができる。すなわち、パルスが平均到達率  $\lambda_f$  によって到達しても、そのパルスが発生するかしないかは確率平行によつて表わされる。したがって、パルスの平均発生率  $\nu_f = \rho_f \cdot \lambda_f$  によって表わされる。また、本研究では簡単のために、再生パルス過程は定常性を有するものとする。さて、このような再生パルス過程の大きさは確率  $(1-\rho_f)$  で離散値  $M_c(t)=0$  をとり、確率平行で連続値  $M_c(t)>0$  をとる混合型不規則関数であると考えることができる。この場合、 $M_c(t)$  が与えられたレベル  $M_a$  を単位時間当たりに下から上へ超過する平均超過回数  $f_M(M_a)$  は、混合型不規則関数の超過の理論より式(2)で与えられる。ここに、 $f_M(M_a)$  は架空パルスでなく実現パルスの大きさの確率密度関数である。そうすると、レベル  $M_a$  が大きくなるには、 $M_c(t)$  がレベル  $M_a$  を超過するのはまれとなり、超過回数はボアソン分布で近似でき、耐用期間  $T$  の間の破壊確率  $\Omega(M_a)$  は式(3)より求まる。ただし、式(3)は耐用期間の最初の時点において破壊する確率  $\Omega_0(M_a)$  を考慮している。さて、式(3)によつて実際に数値計算するためには、状態 1 回当たりの平均状態時間  $\mu_f$  やおよび任意の時刻における状態発生確率  $\alpha$  を観測データから決める必要があるが、現在のところ、上述したような観点から観測した例がないので、仮定して求めた。すなわち、 $\mu_f$  は 2 時間とし、また、スパン  $L$  の道路橋の荷は待ち合わせの理論を基礎に、 $\beta_f = AC^2 \exp(BL)$  で与えられると仮定した。<sup>3)</sup> ここに、 $C$  は交通密度に関する係数で、本研究の場合、一般市街地を想定して 1/2とした。また、定数  $A, B$  は、異なる 2 つのスパン長に対して状態発生頻度  $\mu_f$  を仮定することにより定めた。すなわち、 $L=25m$  の時の  $\beta_f$  を 4 回年、 $L=100m$  の時の  $\beta_f$  を 1 回年として、 $\beta_f = 0.00045 \exp(-0.0185L)$  とした。

**4. 数値計算例** 以上示した仮定のもとに、式(2)と式(3)を用いて数値計算を行った。その一例を Fig. 6 に示す。これは、耐用期間中の破壊確率  $\Omega$  を一定とした場合のスパン  $L$  と設計用曲げモーメント  $M_a$  との関係を示したものであり、参考のために現行設計荷重による  $M_a$  を  $L=20m$  と表示して示してある。ただし、現行設計荷重は、本研究の仮定に従い、主桁数 1 本とし、幅員 3m として計算した。本研究の解析結果を、そのまま現行設計荷重と比較することは、本解析用に用いたデータに種々の主觀的仮定を設けていくのが不可能であるが、定性的な傾向は把握できるものと思われる。Fig. 6 のようなグラフを用意しておけば、所要の信頼度のもとに応じて、道路橋荷重による設計用曲げモーメントを求めることができて大変便利である。また、Fig. 6 の計算によれば、曲げモーメントの大きさは正規分布すると仮定し、耐用期間は 50 年として計算した。

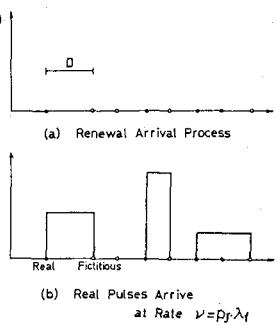


Fig. 5

$$\begin{aligned} f_M(M_a) &= \beta_f \lambda_f G_M(M_a) [1 - \rho_f G_M(M_a)], \\ G_M(M_a) &= \int_{M_a}^{\infty} f_M(M) dM, \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \Omega(M_a) &= \Omega_0(M_a) + (1 - \Omega_0(M_a)) \Omega_f(M_a), \\ \Omega_0(M_a) &= \beta_f G_M(M_a), \\ \Omega_f(M_a) &= 1 - \exp\left(-\frac{f_M(M_a)}{\mu_f} \cdot T\right). \end{aligned} \quad (3)$$

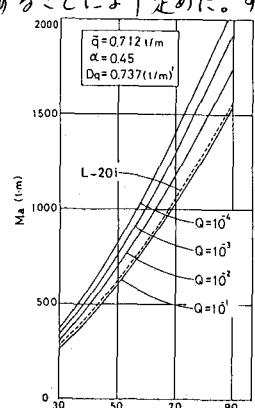


Fig. 6

- 1) 松原・白木・高岡：不規則関数論に基づく道路橋の信頼性解析、土木学会第36回年次学術講演概要集、I-320, 1981-10.
- 2) R.D. Larrabee, C.A. Cornell: Combination of Various Load Processes, Jour. Str. Div., ASCE, Jan., 1981.
- 3) 藤野・伊藤・遠藤：シミュレーションに基づく道路橋設計荷重の評価、土木学会論文報告集、第28号、pp.143, 1979-6.