

東京大学工学部土木工学科 正員 玉井 信行
建設省荒川上流工事事務所 正員 ○地内 幸司

1. はじめに

連続したわん曲形状は蛇行と呼ばれ、河川では典型的な平面形状である。流れが流下方向に変化しないという前提条件下での横断面内の2次元流については、多くの研究がある。しかし、わん曲部の流れの形成過程については未だ不明なところが多い。本論文では水深方向に平均化された水理量が、流れの方向にどのように変化するかの解析をした。これは流速ベクトルの集中・発散過程がわん曲部の流れの基本として重要と考えた故である。

2. 擾動流によるわん曲部の流れの解析

2.1 座標系

水路中心軸と谷線とのなす偏角 θ は式で示される。

$$\theta = \theta_0 \sin(2\pi S_c/L) \quad (1)$$

ここに、 θ_0 は最大偏角、 S_c は河道中心線に沿う距離、 L は中心線に沿う蛇行長を示す。蛇行流路曲線は水路中心軸の定義を与えるのみであり、平面内の任意点を表すには不十分である。 S_c 軸と直交する直線を n_a 軸とし、また n_a 軸上で S_a からの距離 n_a が等しい点を連ねた曲線を S_a 軸とする。この (S_a, n_a) 座標系は直交曲線座標を成す¹⁾。また、点 (S_a, n_a) における曲率半径は $r_a = r_c + n_a$ と表わされる²⁾。ここに r_c は水路中心軸における曲率半径である。

2.2 支配方程式及び前提条件

$$\frac{\partial h_t \bar{u}_s}{\partial S_a} + \frac{\partial h_t \bar{u}_n}{\partial n_a} + \frac{h_t \bar{u}_n}{r_a} = 0 \quad (\text{連続式}) \quad (2)$$

$$\frac{\partial h_t \bar{u}_s^2}{\partial S_a} + \frac{\partial h_t \bar{u}_s \bar{u}_n}{\partial n_a} + 2 \frac{h_t \bar{u}_s \bar{u}_n}{r_a} + g h_t \frac{\partial h_a}{\partial S_a} + g h_t \frac{\partial z_h}{\partial S_a} + \frac{\tau_{s0}}{r} = 0 \quad (S_a \text{ 方向運動量式}) \quad (3)$$

$$\frac{\partial h_t \bar{u}_s \bar{u}_n}{\partial S_a} + \frac{\partial h_t \bar{u}_n^2}{\partial n_a} + \frac{h_t (\bar{u}_n^2 - \bar{u}_s^2)}{r_a} + g h_t \frac{\partial h_a}{\partial S_a} + \frac{\tau_{n0}}{r} = 0 \quad (n_a \text{ 方向運動量式}) \quad (4)$$

$$\int_{-B_0/2}^{B_0/2} h_t \bar{u}_s d n_a = Q = V H_0 B_0. \quad (\text{代表流速 } V, \text{ 代表水深 } H_0 \text{ の定義}) \quad (5)$$

断面内の記号は図-2に示す通りで、上部のバーは水深平均、添字の s , n は S_a 成分, n_a 成分を示す。 τ_{s0} , τ_{n0} は底面における S_a , n_a 方向のせん断応力である。

速度相関についての仮定は、1) $\bar{u}_s \bar{u}_n = \bar{u}_s \cdot \bar{u}_n$, 2) $\bar{u}_s^2 = (\bar{u}_s)^2$, 3) $\bar{u}_n^2 = (\bar{u}_n)^2$ である。第3の仮定は完全発達域では必ずしも正しくないが、この項のオーダーは小さいので結果への影響は無いものと考えている。 $\tau_{n0}/\rho \approx 4f(\bar{u}_s)^2 h_t/r_a$ と表わされ¹⁾、微小項であるのでこの項は無視される。 f は摩擦抵抗係数である。

2.3 擾動解

ここでは平坦固定床、すなわち $h_b = 0$ の場合の解を示す。式(2)~式(5)を無次元化する過程で得られる擾動パラメータ ε は、 $\varepsilon = B_0/2R$ であり、 R はわん曲部における最小の曲率半径である。

1次までの解は $u = \bar{u}_s/V$, $v = \bar{u}_n/V$, $h = h_a/H_0$ として式で示される。座標の無次元化は $S = S_c/R$, $n = 2n_a/B_0$ であり、 $k = 2\pi R/L$ である。

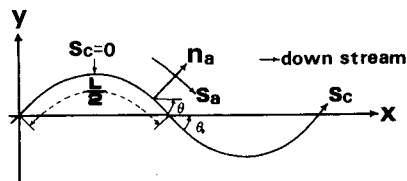


図-1 座標系の定義

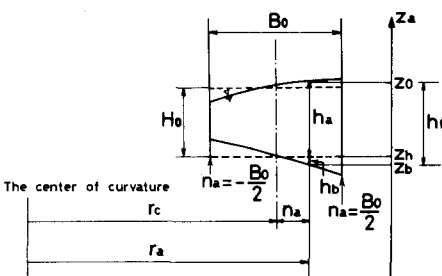


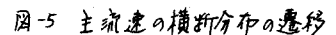
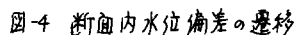
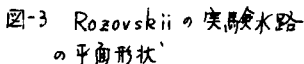
図-2 水路断面と記号

ここに、係数は次式で与えられる。

u_{1i} は上流端 $s=s_0$ における境界条件より定まる速度の 1 次成分である。

2次の解も得られたが^{(1),(2)}、ここでは紙面の都合で割愛する。また、珂床形状が平坦でない場合の議論は別々の論文¹⁾に譲る。

これらを見ると、水深についてはその値が大きくなるとは2次解が有効なことが分かり、流速については1次解でほぼ十分であることが分かる。また、わん曲のほど全域を通じて内岸側の流速が速いことが示され、これは平坦固定床の特徴と考えられる。全体を通じて、理論による予測値は実験値をよく説明できると言える。



550