

要旨

近年けだ橋の代表となつた2-ボックス主げた橋はRC構造の発展と共に急激に活用されるようになった。この橋は主げたの端部と中間に横がた配置する場合が多いが、端部の横がたの必要性は十分認識できるが、中間横がたは床版との取り廻り具合によっては床版部分に移動荷重による応力集中を生じる原因ともなるので長年月には弱くなる可能性も生じる。また、主げた数も少ないので必然的に床版の支間も大きくなり、近年では特に活荷重の通過も頻繁となるので、床版の役割が益々重要となってくる。さらに床版の曲げ剛性の高いものが要求されるので、活荷重の荷重分布は格子構造となつて伝わり設計にはこれらに対処したものでなければならぬ。特にRC構造又はPC構造の橋ではコンクリートの引張強度が期待できないので、鋼構造の橋のように各種応力の最大値のみで安全をチェックする設計はできない。この場合いかなる小さな引張応力でも取り扱った応力移動を十分考慮した設計が必要となる。

以上から床版の曲げ剛性を考慮した格子構造と仮定した場合、この床版の曲げ剛性はボックス主げたの捩り剛性にも連がるので、主げたの捩り剛性を考慮した格子理論は展開したもので、2-主げた橋では主げたの曲げ剛性のみでは荷重分配は生じないので2-主げた獨特の格子理論となる。

理論の解法の手法として2大主流があり、前者はGuyon-Massonetの格子理論と、HomborgおよびLeonhardtの格子理論であつて、前者は釣合方程式の4次の微分方程式と解いたもので一種の平版理論であつて、実用設計には非常に計算が簡便であるが、集中荷重を取り扱った場合その荷重直下の断面力値が無限大の値となつて、実用計算には僅かな活荷重の輪荷幅を考慮して断面力の最大値を収束させて設計しているが、この僅かな輪荷幅の函数で断面力の最大値を決定して断面の流線形を定めるのはいささかの疑問が生じている得ない。特に床版のように直接集中荷重が載るものに付しては応力集中の問題が最重要となるので一目の不安が残る。後者の理論は平面的に交又しているけたの結合梁の変位量が同一であると云う仮定が釣合方程式を立て各種断面力を誘導したもので一種のけた理論の展開であつて高次の不静定マトリックスを仕事式から解いたものであり、実用計算には弾性方程式そのものが複雑となつて冗長となるが、近年では計算機がこれに代わるので使用されるようになった。この手法は集中荷重を取り扱つても断面力は収束するので応力集中の問題を検討するには最も優れている。この理論で最も定評の高いHomborgの主げたの捩り剛性を付した格子理論でも、集中荷重が自由に載荷した場合の不静定量の釣合方程式の一般式は誘導していない、実用計算として各横断面を9等分してそれぞれを各梁と独立して集中荷重を載荷させて各種断面力の弾性方程式を解いた結果を表にしたものであつて、集中荷重の移動に伴う応力の変遷は観察できない。諸君はこの表に一番力とをそそぎ、任意位置における集中荷重の弾性方程式を補助指標を加えることによつて一応の成功もみた。主げたの捩り剛性を考慮した場合、この主げたの捩りによつても各種断面力が追加されるので流線形はこれによつても弾性方程式と誘導したものである。

理 論

床版は支間方向に単位幅の荷重分配横がたと仮定した。図-1参照、横断方向には図-2を参照して床版(横がた)がバネ常数 W (曲げ剛性)、 W_T (捩り剛性)の弾性反力上に釣合つてゐるものと仮定した。不静定力量は横断面の中心線上を切断して(図表A.0.5)せん断力 $X_{1.0}$ および $X_{1.0}$ 、曲げモーメント $X_{2.0}$ および $X_{2.0}$ を置んだ、集中荷重 P の影響によるもの $X_{1.0}$ および $M_{2.0}$ 、主げたの捩り力によるものを単一モーメント荷重 M の載荷のものを $X_{1.0}$ および $X_{2.0}$ と区別してそれぞれの弾性方程式と解いた。

支向方向には弾性支承上のけた(C)図が弾性反力板の場合の釣合方程式は次の通りである。

$$\left. \begin{aligned} \frac{d^4 Z_x}{dx^4} - m^4 Z_x &= 0 \\ p_z &= m^2 Z_x, \quad m^2 = \frac{1}{W} \left(\frac{1}{EJ} \right) \end{aligned} \right\} \dots (1)$$

横げた数 \$n\$ 個の橋子けだでは主げたの曲がり剛度および捻り剛度は \$n=1, 2, 3 \dots n\$ 個にならぬが次式が成立する。

$$\left. \begin{aligned} Z_{cn} &= \frac{48 \cdot l}{n^4 \pi^4} \cdot Z = 0.4928 \frac{l}{n^4} Z \\ Z_{T(n)} &= \frac{4 \cdot l}{n^2 \pi^2} \cdot Z_T = 0.4053 \frac{l}{n^2} Z_T \\ Z &= \frac{6EJ_0}{a^3} \cdot W = \left(\frac{l}{2a} \right)^3 \frac{J_0}{J}, \quad Z_T = \frac{EJ_0}{2a} W_T = \left(\frac{l}{2a} \right) \frac{EJ_0}{GJ_T} \end{aligned} \right\} \dots (2)$$

不静定力量、(\$P_0=1\$)

$$X_{1v(n)} = - \frac{[Z_{cn} + \frac{6}{a} Z_{T(n)} V + \frac{\beta}{8} \{ \frac{3}{2} r^2 (\frac{4 \cdot v^2}{a^2 p^2} - 1) + \frac{Z_T V}{a} (1 - \frac{v}{a}) \}]}{2 [Z_{cn} + 3 Z_{T(n)} + \beta^2 (K + \frac{1}{4})]} \dots (3)$$

$$X_{2v(n)} = \frac{[12 \cdot Z_{cn} V - \frac{3}{8} a \cdot r^2 (1 - \frac{4 \cdot v^2}{a^2 p^2}) + \beta \cdot V_i (K + \frac{3}{4})]}{2 [12 Z_{cn} + \beta (4K + 3)]} \dots (4)$$

不静定力量、(\$M_0=1\$)

$$X_{1v(n)} = \frac{[6 \cdot Z_{cn} + \frac{6}{a^3} \cdot v^3] \frac{1}{a}}{2 [Z_{cn} + 3 \cdot Z_{T(n)} + \beta^2 (K + \frac{1}{4})]} \dots (5)$$

$$X_{2v(n)} = - \frac{[12 \cdot Z_{cn} + 8(2 + \beta) \cdot v/a]}{2 [12 \cdot Z_{cn} + \beta (4K + 3)]} \dots (6)$$

$$a = b + c, \quad \beta = b/a, \quad r = c/a, \quad K = \frac{1 \cdot C}{2 \cdot b} \cdot \frac{J_B}{J_A}$$

床版の断面力 (\$P_0=1\$)

$$M_{xyuv} = M_{yuv}^0 + y_1' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n S_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{1v(n)} + y_2' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n S_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{2v(n)} \dots (7)$$

$$Q_{xyuv} = Q_{yuv}^0 + y_1'' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n C_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{1v(n)} + y_2'' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n C_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{2v(n)} \dots (8)$$

床版の断面力 (\$M_0=1\$)

$$M_{xyuv} = y_1' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n S_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{1v(n)} + y_2' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n S_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{2v(n)} \dots (9)$$

$$Q_{xyuv} = y_1'' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n C_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{1v(n)} + y_2'' \cdot \frac{2}{l} \sum_1^n C_{x(n)} \cdot S_{u(n)} \cdot X_{2v(n)} \dots (10)$$

$$S_{x(n)} = \sin n\pi x/l, \quad C_{x(n)} = \cos n\pi x/l, \quad S_{u(n)} = \sin n\pi y/l$$

* 必ずばね面の都合上溝底時に譲り度 \$u\$。

