

川崎重工 正員○鬼束 博文 川崎重工 橋江 晓
埼玉大学 正員 秋山 成興 川崎重工 正員 坂井 藤一

1. まえがき

大型石油タンクは、一般に底板が地盤にアンカーされないため、地震時にタンクの一部が地盤から浮上り、隅角部近傍に破断を生じたり、着地した時に座屈を生じるといふ事故例が報告されている。この浮上り挙動を生じた際の、タンク隅角部に生じた応力を知る事は、タンクの耐震安全性を評価するうえで重要な事であるが、その浮上り挙動は複雑で、今まで明らかではない。そこで著者等は力学的に相似なモデルを作成し、傾斜実験により先ず静的浮上り挙動を明らかにすることを試みた。

2. 実験概要

傾斜実験とは、タンクを傾斜させることによつて、地震時タンクに働く転倒モーメントに相当するモーメントを求めて、その時の挙動を調べる実験である(図1)。あるアスペクト比のタンクに対し、震度ひずみ生じる転倒モーメント(ポテンシャル解)と等価な転倒モーメントが生じる傾斜角を計算すると図2のようになる。模型タンクと实物を力学的に相似にするため、幾何学的な相似比と材料のヤング率の比とした。模型材料はアルミマークと呼ばれるアルミニウム材である(ヤング率が鋼の40分の1)。模型原型は、モデルA、モデルBの2体である(表1)。また、地盤のモデルは、実際の地盤と同じにならうように、ゴムを45mmの厚さに敷いた。モデルBについでは地盤として、ゴム以外にスポンジおよび銅板を使用した場合の3通りについを行なつた。

3. 実験結果

模型タンクの剛性が低いため、歪ゲージを使用することができなかつたので、種々の変位の計測を行なつた。タンクは半透明なアルミニウムによりできているので、底板の浮上り巾は、底板と地盤の間にあらかじめ流し込んでおいた色絵の具の模様から推定した。

図3に例として示してあるのが、モデルBのスポンジを敷いた場合の傾斜角10°に対する変形である。円筒の剛性が低いため、その断面形状が変化し、それとの連成で底板が図4に示すように浮上了。このように計測されたデータから、一つの仮定、すなはち「底板浮上り部分に載った水すべてが、円筒を下に引き下げる力として有効に働く」という仮定のもとに、 F_0 、 e_0 、 e_1 を計算し図示したのが図4である。ただし、 F_0 等は以下のように定義した。

F_0 : 底板浮上り部分に載った水の全重量。

e_0 : 底板浮上り部分に載った水の重心の位置。

F_1 : ($= -F_0$) 円筒下端に生じた軸圧縮力合計。

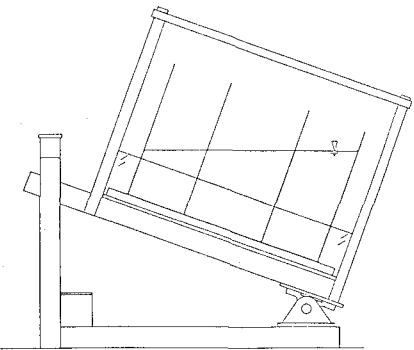


Fig.1. 傾斜実験の模様

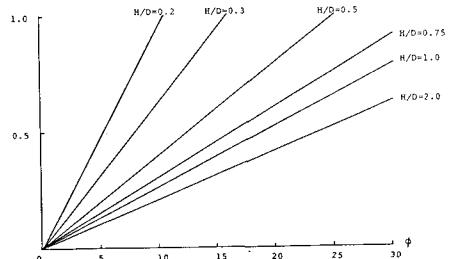


Fig.2. 各アスペクト比に対する α - θ 関係

Table 1. 諸元

	Model A	Model B
aspect ratio	1.0	0.4
Young modulus(Kg/mm ²)	510.	510.
water depth(mm)	488.	488.
diameter(mm)	488.	1220.
thickness of shell(mm)	.36	.54
thickness of annular(mm)	.28	.36
thickness of bottom(mm)	.20	.28
annular length(mm) (inside)	24.4	36.6
annular length(mm) (outside)	1.83	2.44

M_0 : F_0 が底板中心に対し作用するモーメント。

T : 全転倒モーメント。

M_1 : $(= T - M_0)$ F_1 が底板中心に対し作用するモーメント。

e_1 : $(= M_1 / F_1)$

H_0 : $\theta = 0^\circ$ の位置の底板浮上り高さ。

W_0 : $\theta = 0^\circ$ の位置の底板浮上り巾。

図4中に、浮上り範囲を斜線で、 e_0 , e_1 の位置を○, ●印で示した。

4.まとめ

実験により以下の事柄が明らかとなった。

1). モデルA, Bいずれの場合も、底板浮上り部分は2つの円により区切られた三ヶ月状になり、又、底板にかなりのアンプレインストレスが生じてかかる事が予想される。

2). モデルAは円筒下端の接触部

が狭い部分に集中し、タンクは最終的にこの部分の軸力が保持できなくなることにより崩壊した。

3). モデルBは円筒下端の接触部

は比較的広く、円筒の断面形状はかなり変形し、タンクは最終的に円筒の断面形状が保持できなくなることにより崩壊した。

4). タンクの浮上り挙動は、隅角部近傍の局部的な問題として考えられず、円筒の剛性が重要な役割を演じている。

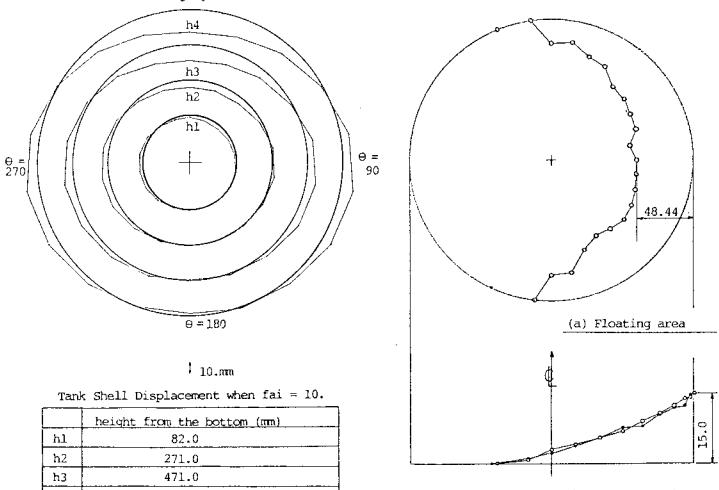


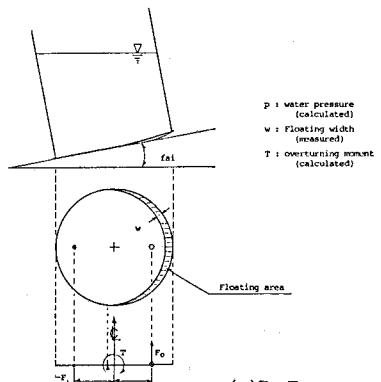
Fig. 3 Model B 傾斜角10°時の変形(地盤とレスポンジ使用)

(a) Model A

Floating Area			
fai(degree)	8	10	12
W0(mm)	27.7	30.3	45.2
H0(mm)	4.4	8.6	12.5
F0(Kg)	7.5	9.6	13.5
T (Kg-mm)	3100.	3870.	4640.

(b) Model B

Floating Area			
fai(degree)	6	7	8
W0(mm)	25.3	32.4	37.1
H0(mm)	4.2	5.7	9.0
F0(Kg)	12.6	22.0	26.5
T (Kg-mm)	14600.	17100.	19500.



$$\begin{aligned}
 F_0 &= \text{(measured points)} \int p \cdot w \cdot (D/2) \cdot d\theta && \text{(vertical force made in tension bounds)} \\
 H_0 &= \text{(measured points)} \int p \cdot w \cdot (D/2)^2 \cdot \cos \theta \cdot d\theta && \text{(moment made in tension bounds to resist overturning)} \\
 F_1 &= -F_0 && \text{(vertical force made in compression bounds)} \\
 H_1 &= T - H_0 && \text{(moment made in compression bounds to resist overturning)} \\
 e_0 &= H_0 / F_0 && \\
 e_1 &= H_1 / F_1 &&
 \end{aligned}$$

Fig.4. モデル A, B の傾斜に対する挙動