

仁田ソイロック株 正会員 山川 治  
徳島大学工学部 正会員 山上 拓男

## 1. はじめに

近年、地すべりなど変状をきたした斜面の安定化を図る際、アンカーワークが広く利用されるようになってきた。しかし、その設計法には未解決の問題点がいくつか含まれている。山上・山川<sup>1)</sup>はそれらの内でアンカーによる抑止力を取り上げ、極限平衡法の立場から、より合理的な評価法を提案した。それは、アンカーワークを地表面での集中荷重とみなし、二次元極限平衡法に基づく安全率算定式に導入する方法であった。本文では、この評価法を三次元場に拡張すべく、極限平衡法の理論式として鵜飼らにより提案されている三次元簡易Janbu法<sup>2)</sup>を用いた結果を述べるものである。

## 2. 理論式の展開

筆者らの提案する抑止力評価法は、『アンカーフラは地表面に作用する集中荷重である』との仮定に基づいている。そして地表面の集中荷重が鉛直および水平成分に分解され、理論式に導入される（図-1参照）：

図-1 地表面に作用するアンカーフ

ここに、 $r_k$ はアンカーが複数打設されるとき、各々のアンカーラーの比例関係を定める係数であって、アンカーラー算定期には前もって与えられるものとする。Pはこれら比例関係を仮定する際の基準となるアンカーラー、 $\theta_k$ はアンカーラー傾角である。なお、アンカーラー打設方向はxz面に平行であると仮定する。

いま、アンカーラーが作用しているコラムに注目し、コラム側面に働く内力の合力とそのxz面およびyz面内の成分を含む面（鵜飼らはこれをB面と呼ぶ）の法線方向に関する力の釣り合いから次式が得られる：

ここに、

$\eta$  : 未知定数、 $\angle N_{1j}$ ,  $\angle T_{1j}$  : コラム底面に働く全垂直力とせん断力、 $\angle W_{1j}$  : コラムの全重量、 $\angle P_{1j}$  : コラムに鉛直方向の分布荷重が作用する場合、それを集中荷重に置き換えた力、 $\alpha_{xzij}$ ,  $\alpha_{yzij}$  : 水平面に対するコラム底面のx軸方向およびy軸方向での角度。

また、コラムijの安全率をF<sub>ij</sub>とすると、 $\Delta T_{ij}$ は次式となる：

ここに、 $\Delta s_{ij}$ はコラムijの底面積であり、次式で表される：

$\Delta x_{1,j}$ ,  $\Delta y_{1,j}$ : コラムのx軸方向およびy軸方向での分割幅、 $\Delta u_{1,j}$ : 間隙水圧、c,  $\phi$ : 粘着力および内部摩擦角。

そして、水平方向（ $x$ 軸方向）に関するすべり土塊全体の力の釣り合いから次式が導かれる：

ここに、 $k_h$ ：水平震度係数。

したがって、式(2)、(4)および式(6)より

$$F_a = 1 / \sum_{i,j} \{ (k_h + \tan \alpha_{xzij}) (\Delta W_{ij} + \Delta P_{ij}) + r_k P (\sin \theta_k \tan \alpha_{xzij} - \cos \theta_k) \}$$

$$\begin{aligned} & \times \sum_{i,j} \left\{ (c - \Delta u_{ij} \tan \phi) (1 + \eta \cos^2 \alpha_{xzij} \tan^2 \alpha_{yzij}) \Delta x_{ij} \Delta y_{ij} \right. \\ & \left. + (\tan \phi + \eta F_{ij} \sin \alpha_{xzij} \tan^2 \alpha_{yzij} / J_{ij}) (\Delta W_{ij} + \Delta P_{ij} + r_k P \sin \theta_k) \right\} / \cos \alpha_{xzij} m_{ij} \quad \dots \quad (7) \end{aligned}$$

二二八

なお、鵜飼らは、勾配が緩やかな斜面の場合には、 $F_0$ は $\gamma$ の変化に対してほぼ一定であり、その時の $\gamma$ の値はかなり小さくなることを確認している。そして、勾配が $45^\circ$ 以下の斜面に対しては $\gamma=0$ より得られる近似式を提案している。この場合、式(7)は次式となる：

$$F_s = 1 / \sum_{i,j} \{ (k_h + \tan \alpha_{xzij}) (\Delta W_{ij} + \Delta P_{ij}) + r_k P (\sin \theta_k \tan \alpha_{xzij} - \cos \theta_k) \} \\ \times \sum_{i,j} \{ (c - \Delta u_{ij} \tan \phi) \Delta x_{ij} \Delta y_{ij} + \tan \phi (\Delta W_{ij} + \Delta P_{ij} + r_k P \sin \theta_k) \} / \cos \alpha_{xzij} \tan \alpha_{ij} \quad \dots (9)$$

ここに、

である。ここで、 $r_k=1$ （すなわち各々のアンカーカーがすべて等しい）と仮定すると、式(9)は次のように変形できる：

### 3. 適用例および結び

図-2に示す均質地山中のすべり面を対象として本手法を適用した結果を述べる。図中のすべり面に沿う現状安全率は三次元簡易Janbu法では $F=1.01$ であった。そこで、傾角30°のアンカーをy軸方向に3本(コラム番号*i*=1,2,3)打設して安全率を1.20まで高める場合を想定し、これに要するアンカーライトを算出した。このとき、式(7)に含まれる未知定数は $\eta=0$ であるとし、また各アンカーが負担すべき抑止力は相等しいと仮定した。

アンカーラ力算定結果を表-1にまとめた。この表から分かるように、本手法によれば打設位置に応じたアンカーラ力が明確に評価されている。そして、必要アンカーラ力は斜面下部で小さく、上部で大きくなる傾向にある。

このように、極限平衡法の立場にある本手法は理論的根拠をなんら損なうことなく三次元場に適用できるため、実用上極めて有利な方法であると言えよう。今後は、理論式として三次元Spencer法などを取り込む予定である。

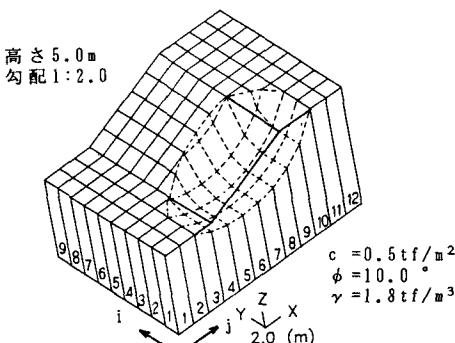


表-1 アンカーリ算定結果

アンカー打設位置	1 本当りのアンカーラ (tf)
i=1 ~ 3, j=4	9.89
i=1 ~ 3, j=5	10.95
i=1 ~ 3, j=6	12.12
i=1 ~ 3, j=7	13.56
i=1 ~ 3, j=8	15.69

## 図-2 適用例

【参考文献】 1)山上拓男、山川治：斜面安定工におけるアンカーラーの新しい算定法、土と基礎、Vol.38、No.5、pp.51～56、1990.2)鶴銅恵三：簡易Janbu法による斜面の3次元安定解析、地すべり、Vol.24、No.3、pp.8～14、1987。