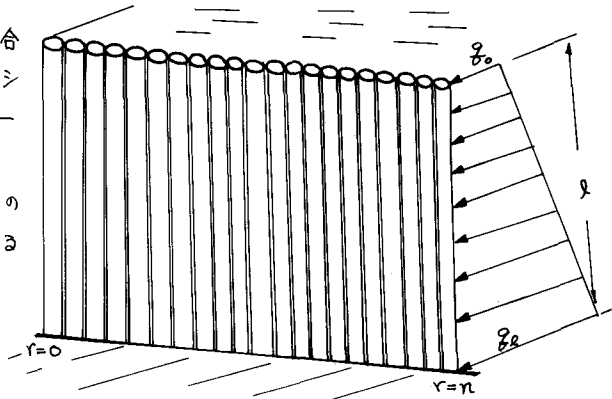


水平鋼管矢板構造の継手効果について

北海道大学 正員 能町純雄  
 苫小牧高専 正員 ○澤田知之  
 北海道開発公社外 正員 佐藤 隆

1 まえがき

鋼管要素が互いに軸方向にヒンデ結合された弾性床上の平面構造は、従来のシートパイルに替わり、剛性の大きいシートパイルとして用いられて来ている。本論は、この種の基礎構造の杭要素間の継手における joint 効率の評価を試みるものである。



2 解析概要

杭要素図

全体図

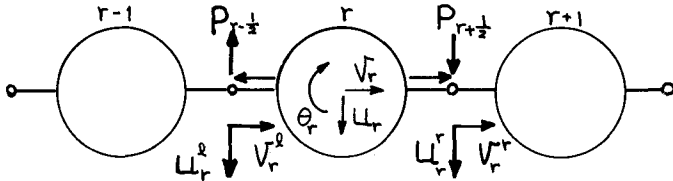


図-1

図-1 に示す如くに、変位、力の関係を取り、要素の断面は不変とする。又、ヒンデ継手は鋼管の直径に付いているものとし、節点力と変位の関係は、joint 効率  $k_T, k_N$  を、それぞれ接線方向、ラジアル方向(垂直方向)のずれに比例する伝達力の係数と考えれば

$$P_{r\pm\frac{1}{2}} = k_N \cdot [ \{ U_{r\pm 1}(x) - \theta_{r\pm 1}(x) \cdot a \} - \{ U_r(x) + \theta_r(x) \cdot a \} ] \quad (1)$$

$$T_{r\pm\frac{1}{2}} = k_T \cdot [ \{ V_{r\pm 1}(x) - \cos \theta_{r\pm 1}(x) \cdot a \} - \{ V_r(x) - \cos \theta_r(x) \cdot a \} ] \quad (2)$$

よて、水平、垂直、捩りの各々の力の均り合い式は、次の3式で示される。

$$EI \cdot \overset{\cdot\cdot\cdot}{U}_r(x) + K \cdot D \cdot U_r(x) = N_r(x) + (P_{r\pm\frac{1}{2}} - P_{r-\frac{1}{2}}) \quad (3)$$

$$EI \cdot \overset{\cdot\cdot\cdot}{V}_r(x) + K \cdot D \cdot V_r(x) = T_r(x) + (T_{r\pm\frac{1}{2}} - T_{r-\frac{1}{2}}) \quad (4)$$

$$GJ \cdot \overset{\cdot\cdot}{\theta}_r(x) = m_r(x) + (P_{r\pm\frac{1}{2}} + P_{r-\frac{1}{2}}) \cdot a \quad (5)$$

ここで、 $EI$ : 曲げ剛性  $kg \cdot cm^2$      $N_r, T_r, m_r$ : 各々の方向における外力(分布力)     $D$ : 鋼管直径  $cm$   
 $K$ : 地盤反力係数  $kg/cm^3$      $GJ$ : 捩り剛性  $kg \cdot cm^2$      $a$ : 鋼管半径+継手長さ  $cm$   
 $\overset{\cdot\cdot\cdot}{U}_r(x) = \partial^3 U_r(x) / \partial x^3$      $\overset{\cdot\cdot}{\theta}_r(x) = \partial^2 \theta_r(x) / \partial x^2$

故に、(3)(4)(5)に(1)(2)を代入して整理すると

$$EI \cdot \ddot{U}_r(x) + KD \cdot U_r(x) = N_r(x) + K_N \cdot [\Delta^2 U_{r-1}(x) - a \cdot \Delta \theta_{r-1}(x)] \quad (6)$$

$$EI \cdot \ddot{V}_r(x) + KD \cdot V_r(x) = T_r(x) + K_T \cdot [\Delta^2 V_{r-1}(x) - a \{ \cos \theta_{r-1}(x) - 2 \cos \theta_r(x) + \cos \theta_{r+1}(x) \}] \quad (7)$$

$$GJ \cdot \ddot{\theta}_r(x) = M_r(x) + K_N \cdot [a \cdot \Delta U_r(x) - a^2 \{ \Delta^2 \theta_{r-1}(x) + 4 \theta_r(x) \}] \quad (8)$$

尚、ここで  $D_i = 2 \cdot (1 - \cos \frac{i\pi}{n})$        $\Delta U_r = U_{r+1} - U_r$        $\Delta^2 U_{r-1} = U_{r+1} - 2U_r + U_{r-1}$

$$\Delta U_r = U_{r+1} - U_{r-1}$$

この構造では、面内力が作用していないので、 $T_r = 0$ とあきことが出来る。従って、(7)式から  $V_r = 0$ となる。とにかく、式は軸方向には連続関数、水平方向には離散変数で表現される微分差分方程式と解くことに、帰着する。このため軸方向に有限 Fourier-Sine 変換を、水平方向には Fourier 定和分変換を施して、その像関数を求め、軸方向に有限 Fourier 逆変換を施せば、次の様になる。

$$\begin{aligned} S_i[U_r(x)] &= \frac{2}{\pi} \frac{\rho^2}{\pi^2} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{m(m^2 - \varepsilon^2)}{m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4} \{ (-1)^m \cdot S_i[\ddot{U}_r(\omega)] - S_i[\ddot{U}_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad - \frac{2}{\pi} \sum_{m=1}^{\infty} \left\{ \frac{1}{m} - \frac{\lambda^4 m^2 + \mu^4}{m(m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4)} \right\} \{ (-1)^m \cdot S_i[U_r(\omega)] - S_i[U_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad - \frac{4aK_N}{\pi^5 EI} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{m}{m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4} \{ (-1)^m \cdot R_i[\theta_r(\omega)] - R_i[\theta_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad + \frac{n \rho^4}{\pi^5 EI} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{m^2 - \varepsilon^2}{m(m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4)} \{ \rho_0 - (-1)^m \cdot \rho_r \} \cdot \sin m\pi \xi \quad (9) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_i[\theta_r(\omega)] &= - \frac{4\rho^2 \nu^2}{\pi^3} \cdot \sin \frac{i\pi}{n} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{m}{m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4} \{ (-1)^m \cdot S_i[\ddot{U}_r(\omega)] - S_i[\ddot{U}_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad + \frac{4}{\pi} \nu^2 \cdot \sin \frac{i\pi}{n} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{m^3}{m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4} \{ (-1)^m \cdot S_i[U_r(\omega)] - S_i[U_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad - \frac{2}{\pi} \sum_{m=1}^{\infty} \left\{ \frac{1}{m} - \frac{-\varepsilon^2 m^4 + \mu^4}{m(m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4)} \right\} \{ (-1)^m \cdot R_i[\theta_r(\omega)] - R_i[\theta_r(0)] \} \cdot \sin m\pi \xi \\ &\quad - \frac{n 2 \rho^2 \nu^2}{\pi^5 EI} \cdot \sin \frac{i\pi}{n} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{1}{m(m^6 - \varepsilon^2 m^4 + \lambda^4 m^2 + \mu^4)} \cdot \{ \rho_0 - (-1)^m \cdot \rho_r \} \cdot \sin m\pi \xi \quad (10) \end{aligned}$$

$$\therefore \nu^2 = \frac{K_N}{GJ} \cdot a^2 \cdot \frac{l^2}{\pi^2}$$

$$\lambda^4 = \frac{K_N \cdot l^4}{EI \cdot \pi^4} \cdot \left( \frac{KD}{K_N} + D_i \right)$$

$$\varepsilon^2 = \nu^2 \cdot (4 - D_i)$$

$$\zeta^4 = 2 \left( 1 + \cos \frac{i\pi}{n} \right) \cdot D_i \cdot \frac{K_N \cdot l^4}{EI \cdot \pi^4} \cdot \nu^2$$

$$\mu^4 = \zeta^4 - \varepsilon^2 \lambda^4$$

$$\xi = \frac{1}{l} \cdot x \quad l: \text{鋼管長 cm} \quad x: \text{鋼管天端からの任意の距離 cm}$$

上式中、 $S_i[U_r(x)]$ ,  $R_i[\theta_r(x)]$  は、 $U_r(x)$ ,  $\theta_r(x)$  の Fourier 定和分変換で右辺の  $\{ \quad \}$  の中は桁の上下端の境界条件から決定される値である。4項目はいずれも図-1からの様な、台形分布の土圧等による荷重項である。

### 3. 境界条件

今、天端 ( $x=0$ ) で自由、下端 ( $x=l$ ) で固定とし、各々根元(下端)で変位が無いこと ( $U_r(l)=0$ ) と、たわみ角が無い ( $U_\theta(l)=0$ ) ということ、及び天端での剪断力の均り合い、 $EI \ddot{U}_r(0) + GJ \dot{U}_\theta(0) = P$  の3式より境界値を知る。整理すると(11)の如く示される。

$$\begin{vmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} S_1[U_r(0)] \\ S_1[\dot{U}_\theta(0)] \\ R[U_\theta(0)] \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} Q_1 \\ Q_2 \\ Q_3 \end{vmatrix} \quad \text{--- (11)}$$

$$\begin{aligned} A_{11} &= \frac{2l^2}{\pi^3} \cdot G11(0) \\ A_{12} &= \frac{2}{\pi} \cdot F21(0) \\ A_{13} &= \frac{4\alpha l^4}{\pi^5 EI} \cdot K_N \cdot \sin \frac{\pi l}{N} \cdot F31(0) \\ A_{21} &= \frac{2l^2}{\pi^3} \cdot G11(1) \\ A_{22} &= \frac{2}{\pi} \cdot F21(1) \\ A_{23} &= \frac{4\alpha l^4}{\pi^5 EI} \cdot K_N \cdot \sin \frac{\pi l}{N} \cdot F31(1) \\ A_{31} &= \frac{2l^2}{\pi^3} \cdot G13(0) - \frac{4\alpha l^4}{\pi^5 EI} \cdot K_N \cdot G11(0) \\ A_{32} &= \frac{2}{\pi} \cdot F23(0) - \frac{4K_N l^2}{\pi^3 EI} \cdot \alpha \cdot S1 \cdot G21(1) \\ A_{33} &= \frac{4\alpha^2 K_N \alpha}{\pi^5 EI} \cdot S1 \cdot F33(0) - \frac{2 \cdot 9\alpha l^2}{\pi EI} \cdot G31(1) \end{aligned}$$

$F21, G11$ 等は式(9)(10)における境界値に  $\sin \frac{\pi x}{N}$  と  $\cos \frac{\pi x}{N}$  のべきの収束和で表わされる係数の  $x$  についての1回又は3回偏微分したものを示す。  
 $Q_1, Q_2, Q_3$ は、土圧等による荷重項である。

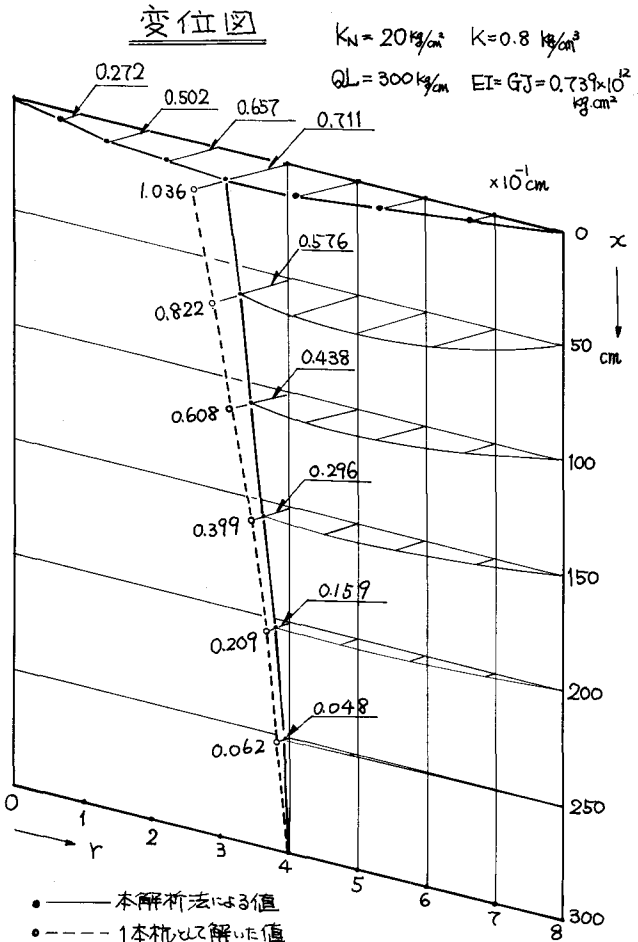
### 4. 数値計算例

今、数値計算例として、長さ3m、鋼管直径80cmのものを8本よりなる構造を考へ、その変位図とモーメント図を各々図-2、図-3に示す。

尚、地盤反力係数は  $0.8 \text{ kg/cm}^2$  とし、外力は、天端までの3角分布水圧がかかるものとした。図から変位に於いては、一本杭として解く値より、最大で、7割程の値を示し(天端)モーメントにおいても、一本杭の解より小さな値を示しており、弾性床上の梁の傾向を表わす。これは、 $K_N$  (joint 効率) が大なる程、顕著に示され継手効果が表示される。又、図は  $I=1$  次の変形状態の場合を示したが、 $I=N-1$  次の状態までの結果及び  $K_N$  の変化による状態など、その他の計算結果、検討の報告は、発表当日行なう予定である。

数値計算は、苫小牧高専 HITAC 8250 及び北大大型計算機センター FACOM 230-60/5 により行なった。

図-2



5. 結び

以上、鋼管パイロ構造物に、要素1本1本の挙動を含めて、構造工学的検討を加えることが出来る。一見して煩雑な形に見えるが、理論過程が明解で、プログラム化にも適しており、同種構造体の応力解析の有効な武器であると考える。

※ 参考文献

- 1). S.G. Nōmachi :  
A note on Finite Fourier Transforms  
Concerning Finite Integration  
(The Transcript from the Memories)  
(of the Muroran Institute of Technology)  
(Vol. 5 No. 2)
- 2). 矢板式基礎の設計と施工指針:  
(矢板式基礎研究委員会 1972. 1.)
- 3). 能町・松岡・澤田:  
スパン方向のピンで兼合された棒状  
要素による面構造の応力について  
(才25回年次学術講演会講演集)  
(才1部 1972. 11)
- 4). S.G. Nōmachi and K.G. Matsuoka: Some Formulas Derived from Finite Integration  
(The Transcript from the Memories of the Muroran Institute of Technology Vol. No.3)
- 5). 能町・澤田: 矢板構造物の Surcharge 荷重分担について  
(土木学会 第30回年次学術講演会概要集 I-96)

図-3

モーメント図

$K_N = 20 \text{ kg/cm}^2$      $K = 0.8 \text{ kg/cm}^3$   
 $Q_L = 300 \text{ kg/cm}$      $EI = GJ = 0.739 \times 10^{12} \text{ kg} \cdot \text{cm}^2$

