

# I-14 橋梁が放射される低周波空気振動の はり理論による音平価法の研究

北見工業大学 正量〇大島俊之  
北大工学部 同 能田紘雄  
北見工業大学 同 森 34

## 1. まえがき

走行車両の通過による橋梁振動により橋体が放射される低周波空気振動の問題は、これまでに非常に多くの研究がある<sup>1), 2), 3)</sup>。未解明の問題も多い。本論文では支間中央より放射される空気振動の音圧レベル評価を目的として、橋体と走行車両との連成振動を考慮して計算した橋梁の振動速度を用いて解析した結果を示す。すなわち、「橋体が放射される空気振動の粒子速度は橋体表面の弦線方向の振動速度に等しい」と仮定する手法により放射エネルギーを評価し、音響学的理論にしたがって解析する。本論文では著者らがこれまでに行なった低周波空気振動に関する実橋走行試験による結果と、橋体を初等はり理論によりモデル化し、バネと粘性を考慮した走行車両モデルとの連成振動を考慮した動的応答解析による理論解析結果との比較を通して、橋体の振動速度応答および放射音波に対する影響因子のいくつかについて、アラメトリックに解析した結果を示す。

はりと走行車両の連成振動を考慮した研究はこれまでに非常に多くある<sup>4), 5), 6)</sup>。また平板と走行車両の連成振動を考慮した理論により、動的応答倍率に及ぼす走行速度、車両と平板の質量比、車両と平板の固有振動数比などの影響について解析した結果が、水沢、樺田、成岡<sup>7)</sup>によて発表されている。

## 2. 実橋走行試験概要<sup>2)</sup>

実験を行なった橋梁は図1のようす4主げたの単純合成せた橋で次のような構造諸元である。

支間24.1m, 中高1.3m, 主げた間隔3m, 兩側張出し支間1.3m, 1.5m, 床板厚21cm, 歩道幅員3m。

また建設直後のため、支点の伸縮装置手部の2mmの段差以外、路面凹凸はないといなかった。

計測センサーとして加速度計Aと音圧計Mは2本の中央位置の支点、 $\frac{1}{4}$ 点、 $\frac{1}{2}$ 点に図のように配置してある。

走行車には後輪車軸左右、前輪車軸中央(バネ下)と荷台後左右、運転席中央(バネ上)の合計6ヶ所 上下振動を計測する加速度計を取りつけ、運転席の計器に記録した。(図2参照)

走行車の諸元は車体重量約10t(空車)、砂利満載時約22t、木カレース4.5m、トレッド前輪2m、後輪1.865mなどである。

データの解析にはKYOWA-DAAS-500ASを用い、石炭ガス-70からデータを1024点ごとにデータシグナル化して読み込んだ後、積分アダルタ、FFTなどのサブリードを用いて処理し、理論計算結果とともにXYプロッターにより図化した。

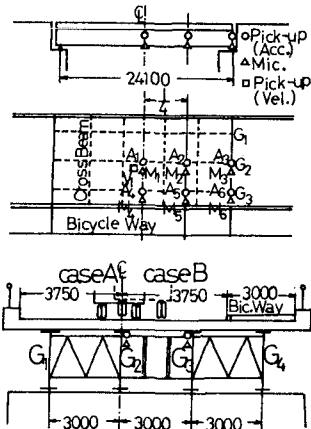


図1. 実験橋と計器配置

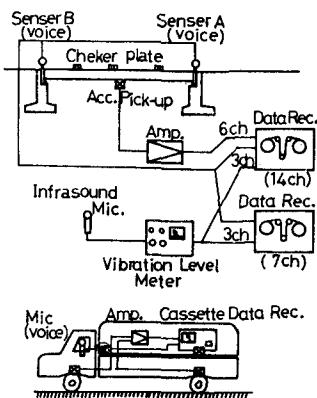


図2. 計測フローバイ

### 3. 走行車両との連成振動を考慮したはり理論による動的応答解析

#### (1) 2自由度系 Sprung-mass 系による走行車両のモデル化

走行車両のモデルとしては大別して (a) 走行外力 (Moving Force) と (b) 走行質量 (Moving Mass) と (c) モデル。 (a) は走行外力を考慮した Sprung mass によるモデル、 (b) は走行質量によるモデル、 (c) は走行車両の構造特性を考慮した Sprung mass によるモデルである。本論文では (c) のモデルにより解析した結果について示す。しかし (c) のモデルにおいても、自由度のとり方、 system の組み方によって走行車両のモデルとしていくつかのモデルが考えられる。この型式が橋梁と走行車両との連成振動を最も良く表現できるか明確かとなっていないため、一般的に用いられるものうち、ここでは図3のような2自由度系の Sprung mass 系を用いることとした。

図3を参照して、二つのモデルは次のよう表現される。

$$M_0 \ddot{Y}_0(t) + C_0 \dot{Y}_0(t) - \dot{Y}_1(t) + K_0 \{ Y_0(t) - Y_1(t) \} = 0, \quad (1)$$

$$M_1 \ddot{Y}_1(t) - C_0 \{ \dot{Y}_0(t) - \dot{Y}_1(t) \} - K_0 \{ Y_0(t) - Y_1(t) \} + C_1 \{ \dot{Y}_1(t) - \dot{Y}(vt, t) \} + K_1 \{ Y_1(t) - Y(vt, t) \} = 0 \quad (2)$$

走行荷重の接地力  $P(t)$  は  $\ddot{Y}$  を重力加速度とし、

$$P(t) = (M_0 + M_1)g + C_1 \{ Y_1(t) - \dot{Y}(vt, t) \} + K_1 \{ Y_1(t) - Y(vt, t) \} \quad (3)$$

また、これら2式は Laplace 変換および逆変換を用いて、荷重・接地力  $P(t)$  を橋体の振動速度  $Y(vt, t)$  および走行車両の進入条件を未知量としてあらわせば、

$$\begin{aligned} P(t) &= (M_0 + M_1)g - \int_0^t \dot{Y}(vt, \tau) \sum_n \frac{P(bn)}{B^n(bn)} e^{bn(t-\tau)} d\tau \\ &\quad - C_1 Y(vt, t) \sum_n \frac{P(bn)}{B^n(bn)} + \sum_n \frac{O(bn)}{B^n(bn)} e^{bnt} \end{aligned} \quad (4)$$

たゞ、  $z_0(t) = Y_0(t) - Y_1(t)$ ,  $z_1(t) = Y_1(t) - Y(vt, t)$ ,  $b_n =$  車両モデルの係数となる三次方程式の4根 ( $n=1, 2, 3, 4$ ),  $P(bn)$ ,  $O(bn)$ ,  $B^n(bn)$  は Heaviside の展開定理により決定される係数および走行車両の進入条件 (Laplace 変換の初期条件) による関数

(2) はりの動的応答・基礎方程式

走行荷重の進入前にはりが静止している初期条件を用いて、初等はり理論により表現された橋梁の動的応答の基礎方程式は接地力  $P(t)$  を用いて

$$y(x, t) = \frac{2}{PA\ell} \sum_s \frac{1}{n_s} \int_0^t P(\tau) \sin w_s \tau \cdot \sin n_s(t-\tau) d\tau \cdot \sin \frac{s\pi x}{\ell} \quad (5)$$

ただし、  $w_s = s\pi V/\ell$ ,  $n_s^2 = \frac{EI}{PA} \left( \frac{s\pi}{\ell} \right)^2$ ,  $V =$  走行速度,  $\ell =$  支間長,  $EI =$  曲げ剛性,  $P, A =$  はりの密度と断面積。

式(5)に式(4)を代入すると、2自由度系の Sprung mass 系の係数と、走行車両の橋梁への進入条件により表現された、はりの動的応答の基礎方程式として、次のように得られる。

$$\begin{aligned} y(x, t) &= (M_0 + M_1)g \bar{y}(x, t) - \frac{2}{PA\ell} \sum_s \frac{C_1}{n_s} \sum_n \frac{P(bn)}{B^n(bn)} \int_0^t \dot{Y}(vt, \tau) \sin w_s \tau \cdot \sin n_s(t-\tau) d\tau \sin \frac{s\pi x}{\ell} \\ &\quad - \frac{2}{PA\ell} \sum_s \frac{1}{n_s} \int_0^t \int_0^\tau \dot{Y}(vt, \tau') \sum_n \frac{P(bn)}{B^n(bn)} e^{bn(t-\tau')} d\tau' \sin w_s \tau \cdot \sin n_s(t-\tau) d\tau \sin \frac{s\pi x}{\ell} \\ &\quad + \frac{2}{PA\ell} \sum_s \frac{1}{n_s} \sum_n \frac{O(bn)}{B^n(bn)} \int_0^t e^{bnt} \sin w_s \tau \cdot \sin n_s(t-\tau) d\tau \sin \frac{s\pi x}{\ell} \end{aligned} \quad (6)$$

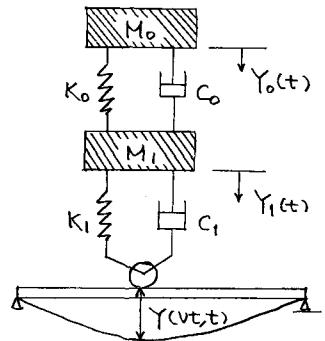


図3 走行車両 × モデル

左方し  $\bar{y}(x, t)$  は式(5)において  $P(t) = \bar{t}$  とする走行外力によるはりの動的応答を意味する。また式(6)の右辺第1項は走行車両の質量の影響、第2、第3項ははりと車両との連成効果の影響、第4項は車両の進入条件の影響の項をそれぞれ意味している。

### (3) 積分方程式の解法

Faltung 定理を用い、式(6)の右辺第3項を重積分を1重積分に変形し、確定関数を整理してすると

$$y(x, t) = f(x, t) - \int_0^t \dot{y}(vt, \tau) G(t, \tau, vt) d\tau \quad (7)$$

左方し、 $f(x, t)$  は式(6)の第1項である第4項、 $G(t, \tau, vt)$  は第2項、第3項の  $\dot{y}(vt, \tau)$  の係数をそれぞれ意味する。

式(7)を一回微分して、 $x = vt$  とおくと、荷重位置のはりの振動速度を未知関数とする次の Vantenna 型の第2種積分方程式が得られる。

$$\dot{y}(vt, t) = h(t) - \int_0^t \dot{y}(vt, \tau) K(t, \tau) d\tau \quad (8)$$

$$\text{左方し } h(t) = \frac{d}{dt} f(vt, t), \quad K(t, \tau) = \frac{d}{dt} G(t, \tau, vt)$$

積分方程式の解法として、連立方程式による解法、Fredholm 行列式による解法などもあるが、  
= 2つは重複核と Neumann 領域を用いた相反関数による Vantenna の解法による結果を示す。

解核  $R(t, \tau, \lambda)$  は Neumann 領域を用いる

$$R(t, \tau, \lambda) = \sum_{n=0}^{\infty} K_{n+1}(t, \tau) \lambda^n \quad (9) \quad \text{左方し } K_1(t, \tau) = K(t, \tau), \quad K_n(t, \tau) = \int_0^t K_n(t, \tau) K(\tau, \tau) d\tau$$

となる。 $(\lambda = -1)$

したがって、式(8)の解は次式によりあらわされる。

$$\dot{y}(vt, t) = h(t) + \lambda \int_0^t h(\tau) R(t, \tau, \lambda) d\tau \quad (10)$$

#### 4. 数値解析結果および実験結果との比較

実験に用いた橋梁モデルとして、断面二次モードト  $I = 0.0936 \text{ m}^4$ 、単位長さ当たり重量  $w = 1.0355 \text{ t/m}$ 、弹性係数  $E = 205.8 \text{ GPa}$  の平滑化換算弹性ばねを用いた。

実験から得られた支間中央の振動速度と音波形を理論計算結果とともに図4～7に示す。図4、図5は車両重量が  $10t$  (空車)、走行速度  $42 \text{ km/h}$  の場合の結果であり、図6、図7は車両重量  $22t$ 、走行速度  $42 \text{ km/h}$  の場合に対する結果である。また理論計算に用いた車両モデルの諸元は左方し次のようなものである。

$$[1] \quad W_0 (= M_0 g) = 7t, \quad W_1 (= M_1 g) = 3t,$$

$$\text{初期段差 } z_1(0) = 0.4 \text{ cm}, \quad z_0(0) = 0,$$

$$K_0 = 4000 \text{ kg/cm}, \quad K_1 = 8000 \text{ kg/cm}$$

$$h_0 = 0.033, \quad h_1 = 0.006$$

$$[2] \quad W_0 = 19t, \quad W_1 = 3t \quad \text{他は [1] と同様}$$

$$[3] \quad W_0 = 19t, \quad W_1 = 3t, \quad K_0 = 10000 \text{ kg/cm},$$

$$K_1 = 14500 \text{ kg/cm}, \quad \text{他は [1] と同様}$$

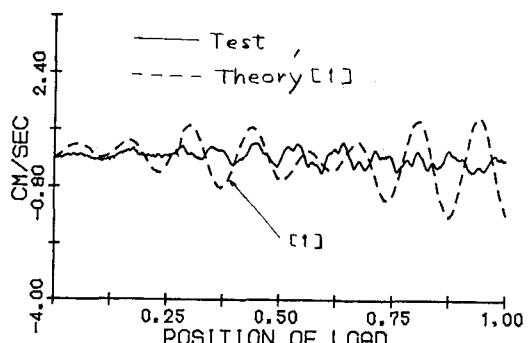


図4. 振動速度の応答波形 ( $10t$ )

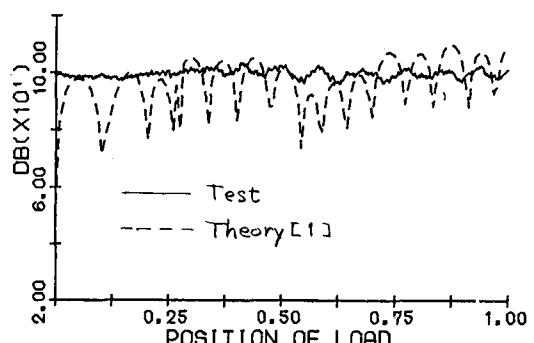


図5. 音波の波形 ( $10t$ )

$$z h_0 \omega_0 = C_0 / M_0, \quad \omega_0^2 = K_0 / M_0,$$

$$z h_1 \omega_1 = C_1 / M_1, \quad \omega_1^2 = K_1 / M_1$$

はり理論。1次固有振動数は実験結果とはほぼ一致するようになり、また車両モードレイン[1]もほぼ一致するよう調整した。

図4の振動速度においては車両の進入初期にはほぼ一致して[1]と[2]も時間とともに多少差がみられる。

図5の音压波形においては重量のかたな[1]ともあり、渦成の効果が小さく、文献[2]における結果と同様、実験値は理論値の包絡線のような傾向となつてゐる。

また図6の車両重量22tの場合には[2]のモードレイン理論値がほぼ近い値となる[1]と[3]のモードレインはかなり大きな振幅となるので、車両のバネ定数の影響がよりわれてゐる。

図7の音压については後半部で理論値がやや大きくなつて[1]と[3]も全体としては図5と同じ傾向となる[2]と[3]。

以上、車両との連成を考慮したはり理論により、理論計算値と実験結果の比較を示した。

#### 参考文献

- 1) S. Nomachi, T. Ohshima, Y. Kakuta and N. Kishi; On Infrasound Evaluation Radiating from Freeway Bridge Generated by a Travelling Load, Internoise 80, Miami, USA, 1980
  - 2) 大島俊之, 能町純雄; 走行車両により橋梁から放散される低周波空気振動の解析, 日本音響学会誌, 第39巻, 第1号, 1983
  - 3) K. Kaneyasu, Y. Adachi, M. Koyasu and S. Shimizu; Investigations of the Radiation of Low Frequency Sound from Highway Bridges, Internoise 81, Nederland, 1981
  - 4) 月田良博; 不規則不陸と初期段差加速度、移動荷重応答[1]及[2]の影響[1]→[2], 土木工学部土木工学科修士論文, 1980.
  - 5) 国林, 中井, 谷龍; 高次振動を考慮した道路橋の単一走行車両による非定常L.M.S.応答, 土木学会論文報告集, 第296号, 1980. 4
  - 6) 国林; 単一走行車両による道路橋の=集平均応答解析, 土木学会論文報告集, 第286号, 1979. 6
  - 7) 水沢, 権田, 成周; 走行車両による余斗スラブの動力学的性状[1]→[2], 土木学会論文報告集, 第320号, 1982. 10.
- 追記: 以上述べた解析結果の他、その他影響因子[1]→[2]の解析結果[1]→[2]も、[1]→[2]の解説をする予定である。

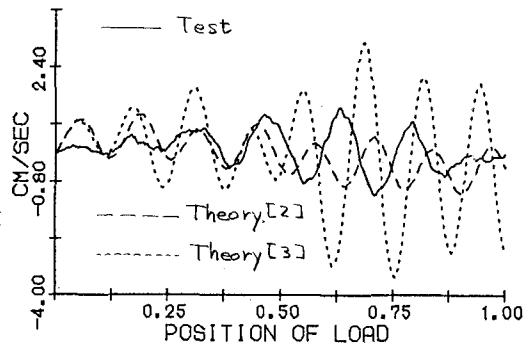


図4. 振動速度と位置波形 (22t)

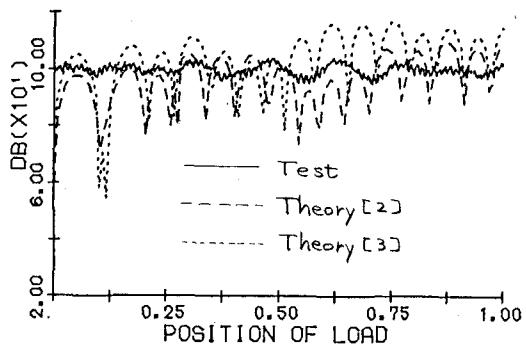


図5. 音波の波形 (22t)



図6. 振動速度と位置波形 (22t)



図7. 音波の波形 (22t)