

段階設計の開拓 - 参照

名古屋大学 正会員 松尾 慎
名古屋大学 正会員 ○川村 開

はじめに

最近の土木工事は大規模化の一途を辿り、より、上構造物に関するもの例外がない。大型化は、必然的に安全性、耐久性の精度と合理的性の向上を要する。土の諸性能は本来的につづつと劣るが、土質調査、技術上の問題がこのさらつきを助長する。そのため、設計の入力データーと1つ供する力学的諸体数は当然多くなる、といふ。このことは上構造物の安全性を決定的意義あること、基本的公無理であることを示す。安全性は耐久性と深く関連し、かつ互いにトレードオフの関係にある。この関係の方法、耐久面の分析・設計、施工の基礎となる。

本報告は、動態観測に基づく施工途中的設計変更と可能化させ、いかにも段階的設計へ向かう、安全と経済性のトレードオフ分析、結果からその合理的な方法論と探求の一端である。

段階的設計

(1) 特徴

最初の橋脚では施工段階に入り、からの設計変更は変形困難と損失を伴い、ほとんど不可能に近い。これに対して、盛土などの上構造物では動態観測によると、実験、実験を重ねながら施工途中で設計変更ができる。また、動態観測の特徴がある。この特徴と合理的といいかぎりとする実用的設計の特徴がある。すなはち、従来の盛土の設計、施工の方法は図1(a)の時間軸に沿って、とてある。設計段階と施工段階が分離、独立してあるのが特徴である。既定の機能を有する盛土をつくるための種々の算定工、例えは押土をするとか、地盤改良をするなどの代替案の選択は施工段階とは関連なく設計段階で決定される。そのため、動態観測は、單に施工中の破壊を防ぐための一手段にすぎず、その結果の具体的な行動は緊急的な

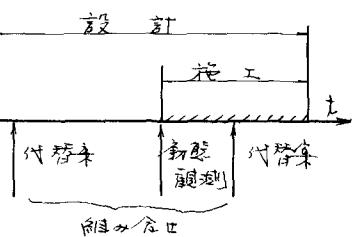
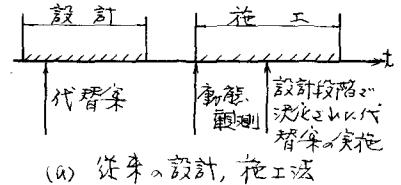


図1. 従来法と段階的設計の比較

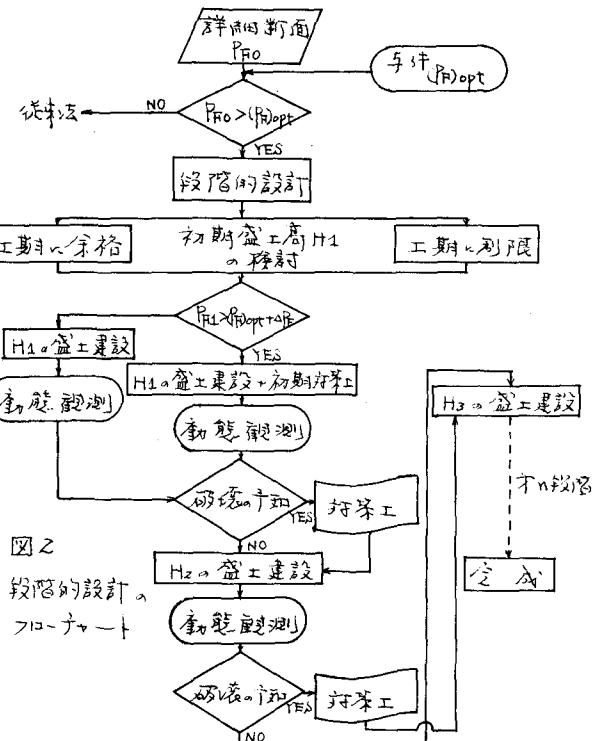


図2

段階的設計の
フローチャート

構置に比ぶる。一方、段階的設計の概念は、図1(左)に示すように、構造物の完成までの全工期を設計段階とみなし、その一部分の施工段階を含めて考慮する特徴である。すなわち、施工段階に導入される動態観測(モニタリング)、設計の初期段階からさかのばる従来法の種々の打撃工とは、比較して、設計の最初の段階で考慮される種々の打撃工と施工開始後の考慮される種々の打撃工とは、立場による代替案の集合がもとと考えられ、それらを一連のシステムとしてうえ、合理的な代替案の組み合わせをダイナミックな姿勢で選択していくとするものである。

(2). 具体的なプロセス

図2は、軟弱地盤上の盛土建設の周辺の段階的設計の具体的なプロセスを示している。流れに従って説明すると以下のとおりである。まず段階的設計は第1段階の施工との対応によることからもわかるように、段階的施工は典型的のみで種類が分かれず。これは普通に、われわれが一般的の施工で、圧密による強度増加と期待される順次長期的に施工するものである。他の現行の表現では、通常施工であるものである。従来法では急進施工による盛土は瞬間的に立て上がりとするが、段階的設計では急進施工も短時間によるものと有限時間の施工のみから、動態観測と伴にこの段階へ遷りされる。この意味で強度増加と期待される急進施工では段階的施工を行ふ。ここでは簡単のための場合を取り扱う。

(a), 上位計画による路線選定によって盛土の実跡幅と高さが決まる。これが付随的標準断面の確定確率 P_{f0} を求める。

(b), 容量度に関する過去の実績から、計算とする盛土の適正強度確率 $(P_f)_{opt}$ を定める。

(c), $P_{f0} < (P_f)_{opt}$ の一切。打撃工による標準断面の施工、 $P_{f0} > (P_f)_{opt}$ の場合の段階的設計に入る。

(d), 第1段階の盛土高 H_1 は、急進施工の場合、施工速度の制限から、长期施工の場合でも全工期の制限から下限決まり、それよりは現実である。(力学的側面の理由で選べるよりむしろ非現実的。)

(e), 第1段階工と1次の動態観測と併減して強度確率を P_{f1} とする。 $P_{f1} = (P_f)_{opt} + \alpha P_{f0}$ で既往履歴 H_1 を施工する。もし $P_{f1} > (P_f)_{opt} + \alpha P_{f0}$ であるなら、これと動態観測を行はず、2回目 H_2 の盛土の強度確率を適正値以下に押さえさせておこうとするが、地盤改良用打撃工による施工の施工前、または H_1 の施工の同時実施(併せて H_1 が H_2)。この形態は $P_{f1} - (P_f)_{opt} - \alpha P_{f0}$ にて上昇させ範囲とする。

(f), H_1 の施工開始と同時に適当な動態観測を行ひ、破壊状況とデータを蓄積する。 H_2 の盛土施工中動態観測量が容積量に達しないままで、このままオーバーランの盛土に陥るが、これが発生する可能性時間内(容積 < 時間内)で打撃工を実施(止むを得ない)。打撃工ヒビキ、打撃工による盛土、載荷盛土軽減、斜面勾配緩和、レートバール打設等の施工が可能か、かつ迅速にできるものかを考慮される。(これは打撃工の延長、最適化も検討事項となる。) 以下の施工方法についても検討すべき。

(g), 以下同様に第2段階の動態観測を進め、前記の強度と有する盛土が完成させら。

(h), 檢討準拠

段階的設計、堆土高さと導入した信頼度分析と基礎へすすめの ①破壊確率 P_f の分布、②信頼度の算定方法、③評価基準、④破壊評価時期との方法がこの問題に集約される。

① 破壊確率 P_f の分布

段階的施工は、いわん盛土の安定性があることを確認し、上層土を次段階の盛土施工へ与えるため、時間 t_n の破壊確率はマルエフ過程の従事ものとし考へなければならない。

$$\text{Prob}[X(t_n) | X(t_{n-1})] = \text{Prob}[X(t_n) | X(t_1), X(t_2), \dots, X(t_{n-1})]$$

ここで、時間 t_n における盛土高 H の実験値を考へれば、 H_{n-1} が立つかか、 t_n, H_n の盛土平野の信頼度は

$$R(H_n) = 1 - P_f(H_n) \cdot R(H_{n-1})$$

$R(H_{n-1})$; H_{n-1} が盛土され、 t_n 時刻の信頼度

$P_f(H_n)$; H_n を瞬間戴荷して場合の発生する破壊確率

② 信頼度と信頼度基準

段階的設計では破壊の状況を考慮しておき、施工中の施工と講じることとするが、その中の信頼度の算定は信頼度と信頼度の関係をもつておらず、必ずしもこの二つの信頼度は、盛土平野の破壊確率といふ信頼度と破壊状態となるべく、正常な運転能力をもつての信頼度と考へなくてはならない。いま盛土施工を図3のように段階的に行けば、ふのうの段階では、盛土はい、土を立てるだけである。こすすむと全体の信頼度は次のようになる。

$$A(T_f) = R(T_f) + [R] M_f$$

ここで $A(T_f)$; 第 f 目の盛土施工の信頼度。はじめ1段階、盛土が立たず、以後、手段階目の盛土を実施するまでの信頼度。

$R(T_f)$; 第 f -1 段階目の盛土が立たず、 t_f とき、次の手段階目の盛土を施工しないときの信頼度。はじめ1段階の手段階の施工の結果を含むまでの信頼度とする。すなはち $R(T_f) = 1 - P_f \cdot A(T_{f-1})$

$$\text{第 } f \text{ 段階目の信頼度 } R(T_f) \text{; } R(T_f) = R_i + (1 - P_f)$$

R_i ; 第1段階の盛土施工前、すなはち第1段階の施工の開始実施する地盤の信頼度の初期施工の子、河上すの信頼度。

P_f ; 第 f 段階目の盛土を実施するにあたり本施工の破壊確率

M_f ; 第 f 段階目の動態観測による盛土の状況を考慮しておき、河上の施工と講じる。それによると、河上すの信頼度。はじめ、その計算は別途行はれて時間的内に実施されるものとする。

[R]; 動態観測の子、河上すの信頼度を得るために $R = 0$ 、破壊確率を $1 - R$ で得られる。すなはち、第 f 段階の破壊確率 $1 - R(T_f)$ の計算をするため、これを動態観測でナエッジするから施工を実施するが、どうかと決定する。

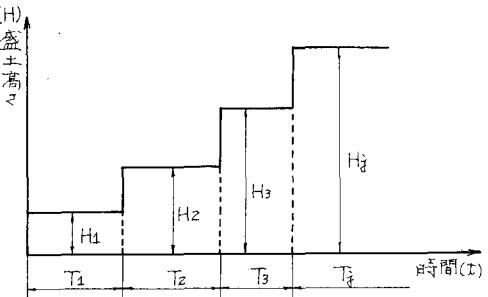


図3 盆土設計の基本的モデル
(各段階の施工)

これは3段階的設計の特徴がある。いま既存土と3段階を下したとき、 \rightarrow でDfjを得る時の施設、造成、労働力の確保率を α とする。この意味で未だ2の初期度は $R=1$ と1をとるものとする。しかし、3段階の施工と3段階を下した場合では、予算倍率(施工工事R(Tf))による初期度がつくりあがくわざある。一方、崩壊率の評価のためには費用削減の確立が必要である。段階的設計の段階別評価モデルを次のよう考へる。

$$CA_f = C_{C_f} + C_{obs_f} + C_{Mpf} + P_{R=1} C_{Mf} + (1 - A(T_f)) C_F$$

ここで CA_f : 初期度 $A(T_f)$ を得る時の初期度。
 C_{C_f} : 3段階目の施工工事に用いる建設費。ただし、3段階目の施工工事の値をもとめる。
 C_{obs_f} : 地盤改良の予算初期施工費を値をもとめる。

C_{Mpf} : 3段階目の動態崩壊率。

C_{Mf} : 破壊する、1kmの決定からかからず、常に確保されるべき安全率を求めるための登戻し、ふくびが労働力などの待機過大率。

$P_{R=1}$: 動態崩壊率は、この確率をもとつて3段階を得る、施工と実施するときの率。

$P_{R=1}$: $R=1$ が発生する確率。P_{R=1}施工と施工より前の段階の段階をとらめ、3段階では近似的に $P_{R=1}$ とみなしとする。

C_F : 破壊予想天倉

以上の3段階初期度設計をする場合、評価基準の設定について3点をもとめ、次とおぼく $(A_f) \rightarrow \min$ すすむ手段を実現することとは、

の方法を考へられる。

④ 施工の許可範囲とその方法

動態崩壊率は、 $\sqrt{R_f}$ と至るまで評価する。これは許可範囲を正確に把握する二つの要素である。即ち、軟弱地盤上の建設工事と、盛土の破壊例をもつて、 \rightarrow の試みを示していき。横軸は盛土法尻の側方変位量で、盛土中央部の基礎地盤の沈下量との比となり、縦軸は入力載荷地盤の厚さ ($g_u < 0.6 \text{ kN/cm}^2$)。

子に、載荷量の地盤内応力が 1 kN/cm^2 以下となるまでの洋子) の比をヒップロットしたものである。これによると条件の達成する確率が地盤中に分布され地盤上に大体のところがわかる。そこでこの又地盤に近づいて、変位の時間的変化が大きくなる。即ち、破壊するまでの時間は、ヒップロットしたものである。即ち、この段階では、最も低い位置から3段階構成の確率をもとにした段階をもつて、この又地盤と一つの破壊確率とみせせば、両者の動態崩壊率をもとにした施工度確率と1の有無をもとに考へる。

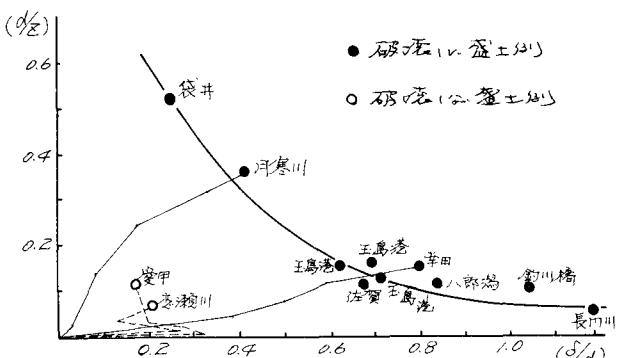


図4 盛土建設施工管理図と1との一観察