

## 鋼管矢板構造の一解析法

名古屋工業大学 学生員 ○森本 伸治  
 名古屋工業大学 正員 後藤 芳顯  
 名古屋工業大学 正員 松浦 勝

## 1. まえがき

钢管矢板構造は、钢管矢板を継手により互いに連結し、継手内にモルタルを充てんすることにより形成される面構造であり、钢管矢板相互間の継手による荷重分配作用が存在する。

しかしながら、このような荷重分配作用を考慮した钢管矢板構造の解析法としては、钢管矢板基礎を対象とした、巨視的には構造全体を棒と考へる拡張化棒理論による2,3の解析法を除き、一般的なものはほとんど検討されていないのが現状である。<sup>(1)(2)</sup>

ここでは、钢管矢板構造なるべく一般的に、しかも精度と効率良く解析することを目的として、構造ならびに基本式の板殻理論との類似性に着目した有限帶板法と等価な手法を提案する。本報告では図-1に示すような钢管矢板を円形に連結した、いわゆる钢管矢板基礎を対象とした構造に本手法を適用した結果について述べる。

## 2. 解析モデル及び解析手法

継手を含めた钢管矢板一本を最小構成単位とし、以下のようなモデル化を行う。

①個々の钢管矢板は、地盤のモデル化を含め曲げと単純ねじりを考慮した弾性基礎上のはりと考える。②継手は継手中心に存在し、钢管相互を長さ方向に一様に連結する分布ばねと考える。このとき、ばねは継手自体の変形と継手部分の钢管の局部変形を合わせて表わすものとし、表-1の方法で評価する。

図-1に示すような帶状要素の、トータルポテンシャルエネルギー $\Pi (=U-W)$ は、次のようになる。

$$\begin{aligned} U &= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \int_0^{l_i} \left\{ EI_y (\ddot{u}_o^i)^2 + EI_x (\ddot{v}_o^i)^2 + EA (\dot{w}_o^i)^2 + GJ (\dot{\psi}^i)^2 \right. \\ &\quad \left. + K_x (\dot{u}_o^i)^2 + K_y (\dot{v}_o^i)^2 + K_z (\dot{w}_o^i)^2 + K_\varphi (\dot{\psi}^i)^2 \right\} dz \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \int_0^{l_i} \left[ K_0 \{ (\dot{u}_o^{i+1} - \dot{u}_o^i) \cos \theta - (\dot{v}_o^{i+1} + \dot{v}_o^i) \sin \theta \}^2 + K_\theta \{ \dot{\psi}^{i+1} - \dot{\psi}^i \}^2 \right. \\ &\quad \left. + K_\gamma \{ (\dot{u}_o^{i+1} + \dot{u}_o^i) \sin \theta + (\dot{v}_o^{i+1} + \dot{v}_o^i) \cos \theta - r_j (\dot{\psi}^{i+1} + \dot{\psi}^i) \}^2 \right. \\ &\quad \left. + K_w \{ (\dot{w}_o^{i+1} - \dot{w}_o^i) + r_j \cos \theta (\dot{u}_o^{i+1} + \dot{u}_o^i) - r_j \sin \theta (\dot{v}_o^{i+1} + \dot{v}_o^i) \}^2 \right] dz \\ W &= \sum_{i=1}^n \left\{ \bar{V}_x \cdot \dot{u}_o^i + \bar{V}_y \cdot \dot{v}_o^i + \bar{V}_z \cdot \dot{w}_o^i + \bar{V}_\theta \cdot \dot{\psi}^i + \bar{V}_\gamma \cdot \dot{\psi}^i + \bar{N} \cdot \dot{w}_o^i + \bar{M}_x \cdot \dot{u}_o^i + \bar{M}_y \cdot \dot{v}_o^i + \bar{M}_z \cdot \dot{w}_o^i + \bar{M}_\theta \cdot \dot{\psi}^i \right. \\ &\quad \left. + \bar{M}_\gamma \cdot \dot{\psi}^i \right\} + \int_0^{l_i} (P_x^i \cdot \dot{u}_o^i + P_y^i \cdot \dot{v}_o^i + P_z^i \cdot \dot{w}_o^i + M_\theta^i \cdot \dot{\psi}^i + M_\gamma^i \cdot \dot{\psi}^i) dz \end{aligned}$$

ここで、 $u_o^i, v_o^i, w_o^i, \psi^i$  は  $i$ 番目の钢管矢板の変位を、 $\bar{V}_x \sim \bar{M}_\gamma$  は節線荷重を、 $P_x^i \sim M_\gamma^i$  は帶状要素に作用する分布荷重をそれぞれ表わす。

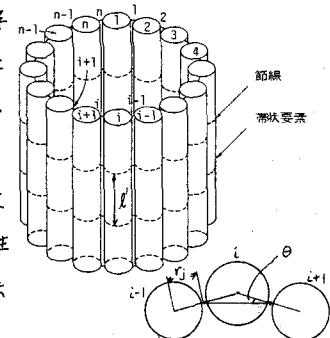


図-1 解析モデル(1)

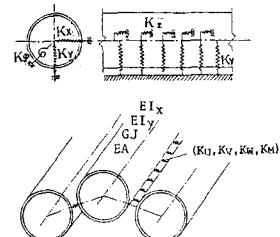


図-2 解析モデル(2)

継手部分の変形 K1	钢管の局部変形 K2
$K_u \leftarrow \square \rightarrow \square$	$\leftarrow \rightarrow$ (circle)
$K_v \leftarrow \square \rightarrow \square$	$\uparrow \downarrow$ (circle)
$K_w \leftarrow \square \rightarrow \square$	triangle
$K_\theta$	$(\square \rightarrow \square)$

$$\text{全ばね定数 } K = \frac{K_1 \cdot K_2}{K_1 + K_2}$$

表-1. 継手ばねの評価

図-3に示すように、荷重を対称と逆対称の荷重に分けると、それぞれの場合について各鋼管矢板の変位は、 $i$ に関する有限三角級数で次のように表わせる。

$$\begin{aligned} U_0^i &= \sum_{m=n_1}^{n_2} U_{0m}^i \cdot S_1 & U_b^i &= \sum_{m=n_3}^{n_4} U_{bm}^i \cdot S_2 \\ W_0^i &= \sum_{m=n_1}^{n_2} W_{0m}^i \cdot S_2 & Y_b^i &= \sum_{m=n_1}^{n_2} Y_{bm}^i \cdot S_1 \end{aligned} \quad \left. \right\} \quad (3)$$

ここで、 $S_1, S_2$  は

$$\text{対称荷重: } S_1 = \sin \frac{2\pi m}{n}(i-1), \quad S_2 = \cos \frac{2\pi m}{n}(i-1)$$

$$\text{逆対称荷重: } S_1 = \cos \frac{2\pi m}{n}(i-1), \quad S_2 = \sin \frac{2\pi m}{n}(i-1)$$

であり、 $n_1 \sim n_4$  は鋼管矢板数に関係し、荷重形式によ

り決まる定数である。また、通常のはりの変位関数と同様に、 $U_{0m}, U_{bm}$  は3次、 $W_{0m}, Y_{bm}$  は1次関数で近似する。

式(3)の変位とともに、有限三角級数展開した荷重を、トータルポテンシャルエネルギーの式(1)(2)に代入し、これの停留条件により、帶状要素の剛性方程式が求まる。このとき、三角級数の直交性により、各級数項ごとに分離された、次のような剛性方程式が得られる。

$$\{F_m\} + \{G_m\} = [K_m] \{d_{lm}\} \quad (4)$$

$$\{d_{lm}\}^T = \{U_{0m}^1, V_{0m}^1, W_{0m}^1, U_{0m}^2, V_{0m}^2, Y_{0m}^1, Y_{0m}^2, U_{0m}^3, V_{0m}^3, W_{0m}^2, U_{0m}^4, V_{0m}^4, Y_{0m}^2\} \quad (5)$$

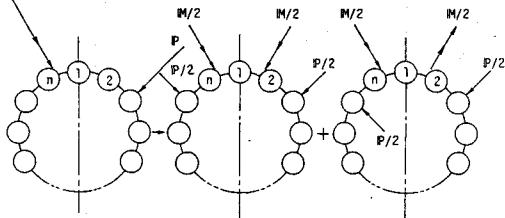
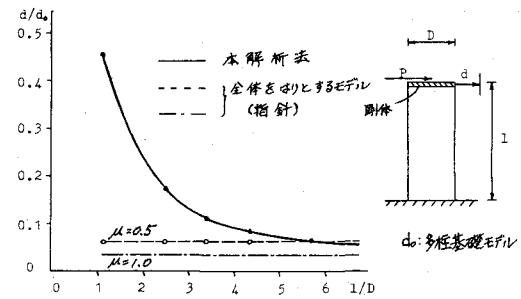


図-3 荷重モード

$n$	$D(\text{cm})$	$r_i(\text{cm})$	$r_j(\text{cm})$	$t(\text{cm})$	$I(\text{cm}^4)$	$J(\text{cm}^4)$	$A(\text{cm}^2)$
30	875.2	40.64	45.74	1.9	373400	746800	473.8
E( $\text{kg}/\text{cm}^2$ )	$\nu$	$K_u(\text{kg}/\text{cm}^2)$	$K_v(\text{kg}/\text{cm}^2)$	$K_w(\text{kg}/\text{cm}^2)$	$K_m(\text{kg}/\text{cm}/\text{rad})$		
2100000	0.3	119.9	533.5	2500.0	0.0		

地盤については考慮しない

表-2 材料定数



### 3. 計算例

本解析法を用い、従来鋼管矢板基礎の解析に用いられており、<sup>1)</sup>全体をはりとした設計指針のモデルと、<sup>4)</sup>継手の連結を無視した多柱基礎タイプのモデルの妥当性を検討してみる。

図-4,5には、頂板に2種類の異なった荷重（水平力、ねじリモーメント）が作用した場合の、各モデルによる頂板の変位と鋼管矢板基礎の形状比( $l/D$ )の関係を示している。なお、純軸の変位は継手の連結を無視した多柱基礎モデルの値で除している。

これから、本モデルの計算値は  $l/D$  が大きくなるほどはりのモデルに漸近し、逆に  $l/D$  が小さくなると多柱基礎モデルに近づくことがわかる。

図-4 水平荷重による変形

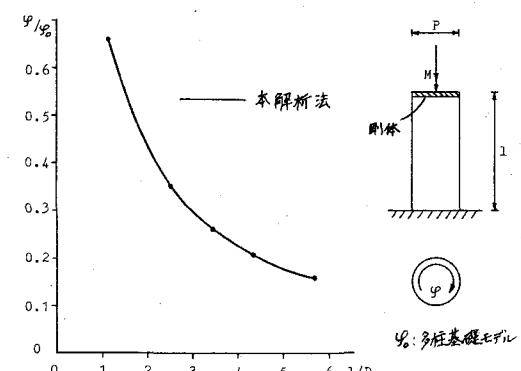


図-5 ねじリモーメントによる変形

参考文献 1)矢板式基礎委員会：矢板式基礎の設計と施工指針

1972

2)駒田, 風原, 高尾, 倉方：円筒形鋼管矢板井筒基礎の解析

土木学会論文報告集 第316号 1981.12

3)山川, 後藤：水平鋼管矢板構造の継手による荷重分配作用の解析

土木学会論文報告集 第301号 1980.9

4)笠戸, 江見：矢板式基礎の構造特性に関する模型実験

橋梁と基礎 1976.5, 6