名城大学 正会員 新井宗之

1. はじめに

山地河道における間欠的な土石流は、流れの不安定性に 基づく転波列の一種であると考えられる¹⁾. このような現 象は、中国の粘性土石流と呼ばれる土石流流下現象が代表 的なものであるが、近年、欧州のオーストリア、イタリア、 スイス等の研究者によってヨーロッパアルプスでも、観測 技術の向上により、多数観測されて来ている. 通常の単発 的な土石流流下現象であっても短時間に複数のサージが流 下していることも珍しくない.

このような現象を検討するうえで、その水面の波動性を 表す波動方程式を明らかにすることは大変重要である.一 方、土石流の流動モデルには、ダイラタント流体モデルや ビンガム流体モデルなどいくつもの流体モデルが提案され ている.これは一見同じような土石流の流体であっても流 れを構成している粒子径や流速などの条件によって支配的 な流動機構が異なることを意味しているものでもあると言 える.そこで本研究では、これらの流体モデルが転波列性 サージの波動性にどのように影響するかを明らかにするた め、流動機構の抵抗則を一般化する摩擦損失係数と運動量 補正係数を含む波動方程式の導出を目的としている.

2. 基礎方程式

傾斜水路上に生成される急激な水深変化を有するサージ 流下現象を検討するための水面変動方程式(波動方程式)を 得ることを目的としている.座標系を図-1のように,流下 方向をx,その垂直方向(水深方向)をyとし,流体を一様 流体で非圧縮(divī = 0),非回転(rotī = 0)の関係より速度 ポテンシャル ϕ を導入すると,次式のラプラス方程式の関 係がある.

$$\phi_{xx} + \phi_{yy} = 0. \tag{1}$$

ここに、微分表示を添え字で表し $\partial^2 \phi / \partial x^2 = \phi_{xx}$ 等とする(以下同じ).

水底 ($y = -h_0$) での境界条件は、水深方向 (y 方向) の速度 成分を v とすると、

$$v = \phi_x = 0, \quad (y = -h_0).$$
 (2)

水面の変形と水面の水粒子の運動が一致する条件は、水 深 h_0 からの水面の変動成分を $\eta(x,t)$ とすると、次式の関係 がある.

$$\phi_{y} - \eta_{t} - \phi_{x}\eta_{x} = 0, \quad (y = 0). \tag{3}$$

浅水域の湛水状態での水面変動の波動方程式の導出では,

Keyword: 土砂流サージ,転波列,波動方程式,流体モデル 〒 468-8502 愛知県名古屋市天白区塩釜口 1-501 Tel: 052-838-2364



図-1座標系

水面変動条件としてベルヌーイの式が用いられる.著者ら は、この水面変動条件に浅水流の運動方程式を基にした式 を用い、水面変動の波動方程式を得ている²⁾.しかし、流 体モデルの違いは考慮していない.ここでは、流体モデル の特性を表す運動量補正係数βと摩擦損失係数f'を含めた 水面変動条件として次式を用いる.

$$\phi_t + \frac{1}{2}(2\beta - 1)(\phi_x)^2 - g\sin\theta x + g\cos\theta h + \frac{f'}{2}\frac{u_0}{h_0}\phi + (\beta - 1)\frac{u_0}{h_0}\int\phi_x\eta_x dx = 0$$
(4)

ここに、 β :運動量補正係数、g:重力加速度、 θ :水路勾配、 $h = h_0 + \eta$:水深、f':摩擦損失係数、 u_0 :平均流速、 h_0 :平 均水深.式(4)の左辺第1項はポテンシャルの時間変動項、 第2項は運動エネルギー、第3項は位置エネルギー、第4 項は比エネルギー、第5項は底面摩擦による損失項、第6 項は水深方向の流速分布が一様でない場合の水面変動によ る付加エネルギー項である.

3. 無次元基礎方程式と摂動展開

代表長さを平均水深 h_0 ,代表流速をGerdner-Morikawa(G-M)変換

$$\xi = \epsilon^{\frac{1}{2}} \left(x - v_{p0} t \right), \quad \tau = \epsilon^{\frac{3}{2}} t \tag{5}$$

における位相速度パラメータ v_{p0} とする. ϵ は摂動展開における微小パラメータである.これより無次元量を次のように定義し、無次元量にプライムを付す.

$$\phi' = \phi/(h_0 v_{p0}), \quad x' = x/h_0, \quad y' = y/h_0,$$

$$t' = (v_{p0}/h_0)t, \quad \eta' = \eta/h_0.$$
 (6)

これより, ξ , τ の無次元量 ξ' , τ' は次式のようである.

$$\xi' = \epsilon^{\frac{1}{2}}(x' - t'), \quad \tau' = \epsilon^{\frac{3}{2}}t'$$
 (7)

これらより式(1)~式(4)の基礎方程式の無次元表示は次式のようである.

$$\phi'_{x'x'} + \phi'_{y'y'} = 0, \tag{8}$$

$$\phi'_{y'} = 0, \ (y' = -1),$$
 (9)

11-024

$$-\phi'_{y'} + \eta'_{t'} + \phi'_{x'}\eta'_{x'} = 0, \quad (y' = 0), \quad (10)$$

$$\phi'_{t'} + \frac{1}{2}(2\beta - 1)(\phi'_{x'})^2 - c_0'^2 \tan \theta x' + c_0'^2(1 + \eta') + \frac{f'}{2}u_0'c_0'\phi' + (\beta - 1)u_0'c_0'\int \phi'_{x'}\eta'_{x'}dx' = 0. \quad (11)$$

ここに, $u_0' = u_0/c_0$, $c_0' = c_0/v_{p0}$, $c_0 = \sqrt{gh_0 \cos \theta}$. 平均水深 h_0 からの変動量 η および速度ポテンシャル ϕ の

長動展開は,無次元量を

$$\eta' = \eta/h_0, \ \eta'^{(1)} = \eta^{(1)}/h_0, \ \eta'^{(2)} = \eta^{(2)}/h_0, \cdots,$$

$$\phi' = \phi/(h_0 v_{p0}), \ \phi'^{(1)} = \phi^{(1)}/(h_0 v_{p0}), \ \cdots$$
(12)

と定義すると、η'、φ'の無次元摂動展開として

$$\eta' = \epsilon \eta'^{(1)}(\xi', \tau') + \epsilon^2 \eta'^{(2)}(\xi', \tau') + \cdots,$$
(13)

$$\phi' = \epsilon^{\frac{1}{2}} \phi'^{(1)}(\xi', y', \tau') + \epsilon^{\frac{3}{2}} \phi'^{(2)}(\xi', y', \tau') + \cdots$$
(14)

と表される. また, y' = 0の近傍 η' における ϕ' の Boussinesq による Taylor 展開を用いる. これらより, 無次元基礎方程 式の摂動展開は次のように表せる. 式 (8) のラプラス方程式は

$$\begin{aligned} \phi'_{x'x'} + \phi'_{y'y'} \\ &= \epsilon^{\frac{3}{2}} \phi'^{(1)}_{\xi'\xi'} + \epsilon^{\frac{5}{2}} \phi'^{(2)}_{\xi'\xi'} + \epsilon^{\frac{7}{2}} \phi'^{(3)}_{\xi'\xi'} + \cdots \\ &+ \epsilon^{\frac{1}{2}} \phi'^{(1)}_{y'y'} + \epsilon^{\frac{3}{2}} \phi'^{(2)}_{y'y'} + \epsilon^{\frac{5}{2}} \phi'^{(3)}_{y'y'} + \cdots \\ &= 0. \end{aligned}$$

式(9)の水底条件は,

$$\phi'_{y'} = \epsilon^{\frac{1}{2}} \phi'^{(1)}_{y'} + \epsilon^{\frac{3}{2}} \phi'^{(2)}_{y'} + \epsilon^{\frac{5}{2}} \phi'^{(3)}_{y'} + \cdots$$

= 0. (16)

式(10)の水面条件は,

$$\begin{aligned} \phi'_{y'} + \eta'_{t'} + \phi'_{x'}\eta'_{x'} \\ &= -\phi'_{y'} - \epsilon^{\frac{1}{2}}\eta'_{\xi'} + \epsilon^{\frac{3}{2}}\eta'_{\tau'} + \epsilon\phi'_{\xi'}\eta'_{\xi'} \\ &= -\epsilon^{\frac{1}{2}}\phi'_{y'}^{(1)} - \epsilon^{\frac{3}{2}}\eta'^{(1)}\phi'_{y'y'}^{(1)} - \epsilon^{\frac{5}{2}}\eta'^{(2)}\phi'_{y'y'}^{(1)} - \cdots \\ &- \epsilon^{\frac{3}{2}}\phi'_{y'}^{(2)} - \epsilon^{\frac{5}{2}}\eta'^{(1)}\phi'_{y'y'}^{(2)} - \epsilon^{\frac{7}{2}}\eta'^{(2)}\phi'_{y'y'}^{(2)} - \cdots \\ &- \epsilon^{\frac{5}{2}}\phi'_{y'}^{(3)} - \epsilon^{\frac{7}{2}}\eta'^{(1)}\phi'_{y'y'}^{(3)} - \epsilon^{\frac{9}{2}}\eta'^{(2)}\phi'_{y'y'}^{(3)} - \cdots \\ &- \epsilon^{\frac{3}{2}}\eta'_{\xi'}^{(1)} - \epsilon^{\frac{5}{2}}\eta'_{\xi'}^{(2)} - \epsilon^{\frac{7}{2}}\eta'_{\xi'}^{(3)} - \cdots \\ &+ \epsilon^{\frac{5}{2}}\eta'_{\tau'}^{(1)} + \epsilon^{\frac{7}{2}}\eta'_{\tau'}^{(2)} + \epsilon^{\frac{9}{2}}\eta'_{\tau'}^{(3)} + \cdots \\ &+ \epsilon^{\frac{5}{2}}\phi'_{\xi'}^{(1)}\eta'_{\xi'}^{(1)} + \epsilon^{\frac{7}{2}}\phi'_{\xi'}^{(1)}\eta'_{\xi'}^{(2)} + \epsilon^{\frac{7}{2}}\phi'_{\xi'}^{(2)}\eta'_{\xi'}^{(1)} \\ &+ \epsilon^{\frac{9}{2}}\phi'_{\xi'}^{(2)}\eta'_{\xi'}^{(2)} + \cdots = 0. \end{aligned}$$

式(11)の水面変動条件は,

$$\phi'_{t'} + \frac{1}{2}(2\beta - 1)(\phi'_{x'})^2 - c_0'^2 \tan \theta x' + c_0'^2 + c_0'^2 \eta' + \frac{f'}{2}u_0'c_0'\phi'' + (\beta - 1)u_0'c_0'\int \phi'_{x'}\eta'_{x'}dx = -\epsilon \phi'^{(1)}_{\xi'} - \epsilon^2 \phi'^{(2)}_{\xi'} - \epsilon^3 \phi'^{(3)}_{\xi'} - \cdots$$

土木学会中部支部研究発表会 (2018.3)

$$+ \epsilon^{2} \phi'_{\tau'}^{(1)} + \epsilon^{3} \phi'_{\tau'}^{(2)} + \epsilon^{4} \phi'_{\tau'}^{(3)} + \cdots$$

$$+ \frac{1}{2} (2\beta - 1) \left\{ \epsilon^{2} \left(\phi'_{\xi'}^{(1)} \right)^{2} + 2\epsilon^{3} \phi'_{\xi'}^{(1)} \phi'_{\xi'}^{(2)} \right.$$

$$+ \epsilon^{4} \left(\phi'_{\xi'}^{(2)} \right)^{2} + \cdots \right\}$$

$$- c_{0}'^{2} \tan \theta x' + c_{0}'^{2}$$

$$+ c_{0}'^{2} \left(\epsilon \eta'^{(1)} + \epsilon^{2} \eta'^{(2)} + \epsilon^{3} \eta'^{(3)} + \cdots \right)$$

$$+ \frac{f'}{2} u_{0}' c_{0}' \left\{$$

$$\epsilon^{\frac{1}{2}} \phi'^{(1)} + \left(\epsilon^{\frac{3}{2}} \eta'^{(1)} + \epsilon^{\frac{5}{2}} \eta'^{(2)} + \cdots \right) \phi'_{y'}^{(1)} + \cdots$$

$$+ \epsilon^{\frac{3}{2}} \phi'^{(2)} + \left(\epsilon^{\frac{5}{2}} \eta'^{(1)} + \epsilon^{\frac{7}{2}} \eta'^{(2)} + \cdots \right) \phi'_{y'}^{(2)} + \cdots$$

$$+ \epsilon^{\frac{5}{2}} \phi'^{(3)} + \left(\epsilon^{\frac{7}{2}} \eta'^{(1)} + \epsilon^{\frac{9}{2}} \eta'^{(2)} + \cdots \right) \phi'_{y'}^{(3)} + \cdots$$

$$+ (\beta - 1) u_{0}' c_{0}' \left\{ \epsilon^{2} \int \phi'_{\xi'}^{(1)} \eta'_{\xi'}^{(2)} d\xi' + \epsilon^{3} \int \phi'_{\xi'}^{(2)} \eta'_{\xi'}^{(1)} d\xi'$$

$$+ \epsilon^{3} \int \phi'_{\xi'}^{(1)} \eta'_{\xi'}^{(2)} d\xi' + \epsilon^{3} \int \phi'_{\xi'}^{(2)} \eta'_{\xi'}^{(1)} d\xi'$$

$$+ \epsilon^{4} \int \phi'_{\xi'}^{(2)} \eta'_{\xi'}^{(2)} d\xi' + \cdots$$

$$= 0$$

$$(18)$$

である.

4. 波動方程式および考察

基礎方程式の摂動展開方程式を満足する必要条件は,各 方程式において ϵ の次数別の項の和がそれぞれ 0 となるこ とである.したがって,以上の摂動展開方程式から ϵ の次 数別の関係式を求め, $\epsilon^{\frac{5}{2}}$ までの関係式から $\eta'^{(1)}$ の関係式に 集約し, $\eta'^{(1)}$ の方程式の導出結果だけを記せば下記のよう (15) である.ただし, $\eta'^{(1)}$ を η' と記している.

$$\eta'_{\tau'} + \frac{1}{2} \left\{ (2\beta + 1)c_0'^2 + (\beta - 1)u_0'c_0' \right\} \eta' \eta'_{\xi'} - \frac{1}{4} \left(\frac{1}{c_0'^2} - \frac{1}{2} \right) f' u_0' c_0' \eta'_{\xi'\xi'} + \frac{1}{2} \left(\frac{2 + c_0'^4}{2c_0'^2} - \frac{3}{2} \right) \eta'_{\xi'\xi'\xi'} = 0.$$
(19)

得られた式(19)は KdV-Burgers 型の方程式である. この 結果によると流れの流速分布形の影響を示す運動量補正係 数 β は第2項の非線形項に関係し,流れの抵抗を表す摩擦 損失係数f'は第3項の散逸項に関係している. また,第4 項の分散項の係数には $\beta や f'$ がここでの摂動展開の近似で は含まれていないため,それらの影響が少ないことを示し ている.

参考文献

1) Arai M., Huebl J. and Kaitna R.: Occurrence conditions of roll waves for three grain-fluid models and comparison with results from experiments and field observation. *Geophysical Journal International*, Vol.195, Issue 3, pp.1464-1480 (doi:10.1093/gji/ggt352), 2013.

2) Arai, M.: Wave equation and Some solutions on intermittent debris flow, *International Journal of Erosion Control Engineering*, Vol.10, No.1, pp.39-46, 2017.