

円錐角をもつ杭の支持力について(その4)

名城大学理工学部 正会員 柴田道生
 名城大学理工学部 正会員 阿河武志

(/) まえがき

(その3)においては、波形がくづれないものとして、杭本体と杭先端部を分離し上昇波、下降波から歪、応力を求める方程式を誘導したものである。今回は、それを用いて、加速度を求めたのが、この論文である。

(2) 応力波の方程式

杭本体の程程式
$$\frac{d^2u_1}{dt^2} = a^2 \frac{d^2u_1}{dx^2} \quad u_1 = f_1(at - x) + f_2(at + x) \quad \dots(1)$$

杭円錐部の方程式
$$\frac{d^2u_2}{dt^2} = a^2 \left(\frac{d^2u_2}{dx^2} + 2n \frac{du_2}{dx} \right), \quad u_2 = \frac{1}{2} e^{-nx} \{ F_1(at - x) + F_2(at + x) \} \quad \dots(2)$$

但し、 f_1 、 f_2 は本体の上昇波、下降波、 F_1 、 F_2 は先端部の上昇波、下降波

$n = \frac{1}{2l_0} \log \frac{s_1}{s_2}$ (形状率)、 l_1 = 円錐部の長さ、 s_1, s_2 = 円錐部の上、下の断面積
 $c^2 = \frac{Eg}{\rho}$ = 伝播速度

図-1に示す如に、杭が地盤に貫入する時、 r と R の抵抗を受ける。然し、打撃貫入では、 r はほとんど働かないと考えてよい。いま、杭頭に与えられる打撃力を P とすると、杭が地盤に貫入することは $P > R$ の場合である。ここで $F = P - R$ とする。

α を杭先端部の剪断貫入時の加速度とすると

$$F = m\alpha = m \frac{d^2u}{dt^2} \quad \dots\dots\dots(3)$$

但し、 m = 杭の質量、即ち、 $m = \frac{Ar l}{g}$ r = 杭周面摩擦抵抗力

R = 杭先端抵抗力、 $Ar r$ = 杭の重さ、 u = 変位

$$\frac{d^2u}{dt^2} = \frac{F}{m} \quad \dots\dots\dots(4)$$

(4)式を積分して
$$\frac{du}{dt} = \frac{F}{m} t + C \quad \dots\dots\dots(5)$$

(5)式を積分して
$$u = \frac{F}{2m} t^2 + C_1 t + C_2 \quad \dots\dots\dots(6)$$

然るに
$$(t)_{t=0} = \left(\frac{du}{dt} \right)_{t=0} = 0, \quad C_1 = 0, C_2 = 0, \quad \dots\dots\dots(7)$$

故に
$$u = \frac{F}{2mt^2} \quad \dots\dots\dots(8)$$

(8)式において、 u = 一定とすると、 t が小さいと F は大となり、 t が大きいと F は小となる。即ち、 t が小さいことは貫入量が大きく、 t が大きいことは貫入量小さいことを意味している。(/)、(2)式に $at + l_{1,2} = z$ とおくと $x = 0$ で $at = z$ とおくと従って、
$$u = f_1(z) + f_2(z) + \frac{1}{2} \{ F_1(z) + F_2(z) \} e^{-nx} \quad \dots\dots\dots(9)$$

所が(9)式の $f_2(z)_{x=l_2} = F_2(z)_{x=l_2} = \frac{f_1(z)_{x=l_2} = F_1(z)_{x=l_2}}$ 前回の値を用いると

$$f_2(z) = \frac{m l_2 v}{a} \left(e^{-\frac{z-l_2}{m l_2}} - 1 \right) \quad \dots\dots\dots(10)$$

$$F_2(z) = \frac{m l_2 v'}{a} e^{-\frac{z-l_2}{m l_2}} \frac{(i\sqrt{i+4nm l_2})(z-l_2)}{2m l_1} \quad \dots\dots\dots(11)$$

$$f_1(z) = F_1(z) = \frac{m l_3 v'}{a} \left(-1 + \frac{(i\sqrt{i+4nm l_3})^2}{4(d+m l_3 n)} \right) e^{-\frac{(i\sqrt{i+4nm l_3})(z-l_3)}{2m l_5}} - (K+n)(z-l_3) \quad \dots\dots\dots(12)$$



Fig - 1

よって、(10) ~ (12) 式を (9) 式に代入すると

$$u = \frac{m_1 v}{a} \left(e^{-\frac{z-l_2}{m_1 l_2} - 1} + \frac{m_1 v'}{a'} e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})(z-l_2)}{2m_1 l_1}} + \frac{m_1 v'}{a'} \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \right) \\ \left\{ e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(z-l_3)}{2m_1 l_3}} - e^{-(k+n)(z-l_3)} \right\} \quad \text{----- (13)}$$

但し $i = e^{-n l_1}$

最初の上昇波が先端に達する時間 $t = \frac{l_2}{a}$ 、(13) 式を代入すると

$$u = m v t \left(e^{-\frac{at-l_2}{m_1 l_2} - 1} + m v' t e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})(at-l_1)}{2m_1 l_1}} + m v' t \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \right) \\ \left\{ e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(at-l_3)}{2m_1 l_3}} - e^{-(k+n)(at-l_3)} \right\} \quad \text{----- (14)}$$

(14) 式を t について微分すると

$$\frac{du}{dt} = \left(e^{-\frac{at-l_2}{m_1 l_2} - 1} \right) \left(m v - \frac{avt}{l_2} \right) - e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})(at-l_1)}{2m_1 l_1}} \left(-m v + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2}) avt}{2m_1 l_1} \right) \\ + m v \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \left\{ e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(at-l_3)}{2m_1 l_3}} - e^{-(k+n)(at-l_3)} \right\} \\ + m v t \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \left\{ a \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})}{2m_1 l_3} e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(at-l_3)}{2m_1 l_3}} \right. \\ \left. + a(k+n) e^{-(k+n)(at-l_3)} \right\} \quad \text{----- (15)}$$

更に、(15) 式を t について微分すると

$$\frac{d^2 u}{dt^2} = \frac{2av}{l_2} \left(e^{-\frac{at-l_2}{m_1 l_2} - 1} \right) - \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2}) av'}{l_1} e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})(at-l_1)}{2m_1 l_1}} \\ + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3}) avt}{4l_1 m'} 2m_1 v' \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \left\{ -\frac{a(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})}{2m_1 l_3} e^{-\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(at-l_3)}{2m_1 l_3}} \right. \\ \left. + a(k+n) e^{-(k+n)(at-l_3)} \right\} + m v' t \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \left\{ \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2 a^2}{4m_2 l_3} \right. \\ \left. \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})(at-l_3)}{2m_1 l_3} + a^2 (k+n)^2 e^{-(k+n)(at-l_3)} \right\} \quad \text{----- (16)}$$

即ち、(16) 式を用いて時間の経過における加速度を算定することができる。

$$\frac{d^2 u}{dt^2} = \frac{2av}{l_2} - \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2}) av'}{l_1} + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_2})^2 av'}{4l_1 m'} + 2m_1 v' \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \\ \left\{ -\frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})}{2m_1 l_3} + a(k+n) \right\} + \frac{m t v' l_3}{a} \left\{ -1 + \frac{(i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})^2}{4(d+m_1 l_3 n)} \right\} \left\{ \frac{a^2 (i-\sqrt{i+4nm_1 l_3})}{4m_2 l_3} \right. \\ \left. + a^2 (k+n)^2 \right\} \quad \text{----- (17)}$$

(1), $t = \frac{l_1}{a}$ では (16) 式に代入すると、(17) 式になる。(但し $v = ak$)

同様に、 $t = \frac{2l_2}{a} \sim t = \frac{5l_2}{a}$ を (16) 式に代入して、円錐角をもつ杭の加速度を求めることができる。

参考文献

円錐角をもつ杭の支持力 (その3)、8、48、中部支部、柴田、阿河