第 II 部門 植生型水制工近傍の組織渦構造に関する実験的研究

京都大学	学生員	○岡崎拓海
京都大学 〕	E会員	岡本隆明
京都大学	学生員	竹中将人
京都大学 フェロー	一会員	戸田圭一

1. はじめに

急流河川では河川浸食や土砂流出が激しい. そこ で従来は非超越型のコンクリートブロック型水制工 で出水時の流れを制御してきた.しかしこの方法で は上流側の流れに淀みが形成され土砂が堆積し、植 生が繁殖する. すると平水時の流路が縮小し砂州の 固定化が進行し、その結果、一部では植生が繁茂する 一方で,対岸側では侵食による河床の低下が起こる という二極化が進行してしまう.また河川は本来 人々の憩いの場という一面で,景観保全,生態系の保 護という観点からも問題が考えられる. そこで、本 研究では、図-1に示したような透過型水制工と不透 過型水制工を組み合わせた植生型水制工(vegetated grovne)の提案を試みる.この植生型水制工のメリッ トとしては水制工の上部に植生型の杭群を設置した もので透過性を持ち水位上昇を抑えることができる. また,河川の生態系への影響が少なくて済み,景観を 美しく保持できるといったことが挙げられる.しか しながら現在まで行われている研究が少ないこと, また不透過型水制工に比べて護岸効果が小さくなる ことが懸念される. そこで本研究では, 植生型水制工 を設置して水路実験を行い、透過率の変化による流 れ構造の変化について各ケースを詳細に調べる.

2. 実験方法·水理条件

本研究では水平面 PIV 計測と鉛直面 PIV 計測の結 果を用いて植生型水制工近傍での流れ構造の変化と 馬蹄渦との関係について考察する.

図-1 に水平面 PIV 計測装置を示す. 3.0W の YAG レーザーを光源として水路側方から厚さ 2.0mm のレ ーザーライトシート(LLS)を照射し,水路上方に設置 した高速度 CCD カメラ (1024×1024 pixel) でデジタ ル撮影した.本実験は流速の大きい水理条件のため, 水面変動の影響をなくすために水路下方から撮影し ている.水平面 PIV 計測結果から水平面の瞬間流速 ベクトル(\tilde{u}, \tilde{w})を算出した. LLS の鉛直方向照射位 置は y/h=0.2 (底面付近)とした. 図-2 に鉛直面の PIV 計測装置を示す.水路上方からレーザーシートを照

表-1 水理条件

	Р	L(cm)	h(cm)	hv(cm)	hw(cm)	H(cm)	Um(cm/s)	Fr	Re
	0	10	2.5	0.0	5.0	5.0	20	0.286	10000
	0.256	10	2.5	2.0	3.0	5.0	20	0.286	10000
Γ	0.396	10	2.5	3.0	2.0	5.0	20	0.286	10000
	0.514	10	2.5	4.0	1.0	5.0	20	0.286	10000



図-1 植生型水制工模型図



図−2 水平面PIV計測装置 図−3 鉛直面PIV計測位置

射し、水路側方に設置した高速カメラでデジタル撮 影した. 鉛直面 PIV 計測結果から鉛直面の瞬間流速 ベクトル(\tilde{u} , \tilde{v})を算出した. 撮影領域のサイズは 20×20cm 領域である. 横断方向の馬蹄渦構造の変化 について詳細に調べるために水制工の上流側(x<0)で $z/L=-0.5,0.0 \circ 2 = 7 \rightarrow c$ LLS の鉛直方向照射位置と した.

表-1 に水理条件を示す. H は水深, h は水制工 の全高であり,かぶり水深比H/h = 1.0,断面平均 流速 $U_m = 20$ (cm/s),は全ケースで同じである.本研 究では水制工模型として不透過型水制工(P=0),植 生型水制工を用いた.植生水制工については切り下 げたコンクリートブロック部の高さ h_w と杭群の本 数を変化させて水制工の透過率Pを系統変化させた (P=0, 0.256, 0.396, 0.514).

Takumi OKAZAKI, Takaaki OKAMOTO, Masato TAKENAKA, Keiichi TODA

3. 実験結果

図-4 に不透過型水制工と植生型水制工のケースの 時間平均主流速 Uの x-z 水平面コンターである.流 速ベクトルは時間平均流速ベクトル(U,W)である. LLS の鉛直方向照射位置は y/h=0.2 (底面付近) であ る. 流速値は断面平均流速 Umで無次元化している. x 軸と z 軸は水制工の横断方向の長さ L で無次元化 している. 不透過型水制工のケースでは水制工によ る流速低減効果(護岸効果)が大きい. 水制工背後 には流速の負値域 (U<0) がみられる. これに対して, 植生型水制工のケースでも水制工背後で流速が低減 しており, ある程度の護岸効果を有していることが わかる.植生型水制工(P=0.256, 0.396, 0.514)の全 てのケースで水制工背後で流速の負値領域が見られ た. 流速の負値域は透過度 Pが大きくなるにつれて 小さくなっていることが観察される.図-5 は不透過 型水制工(P=0)と植生型水制工(P=0.256, 0.396, 0.514) における再付着点距離 SLを比較した.水制工背後の 止水域の境界は時間平均主流速横断方向分布の最小 値 Umin(x)が負から0に転じる点としその点を再付着 点とした.不透過型水制工(P=0)のケースでは $S_L/L=13.1$ となった. これはAzinfer&Kells(2009)¹⁾の結 果と一致している. 植生型水制工 P=0.256 では S_I/L=1.57 となり,水制工を 60%まで切り下げると止 水域の大きさは急激に減少することがわかった.ま た残りの植生型水制工 P=0.396 では S₁/L=1.25, P=0.514 では SL/L=0.0 となった. 透過度が大きくなる につれて再付着点距離 SL は小さくなる傾向がみられ る.

水制工の上流側の馬蹄渦構造について考察する.図 -6 は不透過水制工 (P=0) と植生型水制工 (P=0.256) のケースの時間平均鉛直流速 Vの x-y 鉛直面コンタ ーである.流速ベクトルは時間平均流速ベクトル (U,V) である.LLS の横断方向照射位置は z/L=-0.5 (水制工の中央ライン)である.不透過型水制工の上 流側においては底面付近で鉛直流速が負 (V<0) とな っている.x/L=-0.2-0.0 で渦状のベクトル分布がみら れ,馬蹄渦が発生している.瞬間ベクトル分布で確認 しても渦中心位置は時間経過によってあまり変化せ ず,ほぼ一定であった.馬蹄渦発生領域では図には示



図-6時間平均鉛直流速 Vのx-y 鉛直面コンター

していないが渦度の正値コンターも大きくなっている.上流側では馬蹄渦のよる土砂の洗掘があると推 測される.

4. おわりに

不透過型水制工と植生型水制工でともに上流側で 馬蹄渦がみられた. コンクリートブロック工の高さ を減少させると下降流は小さくなり,馬蹄渦の強度 は小さくなる傾向がみられた. 今後の課題として移 動床実験を行い,河床変化に与える影響も研究して いきたい.

参考文献 1) 1

research, pp. 755-763.

Takumi OKAZAKI, Takaaki OKAMOTO, Masato TAKENAKA, Keiichi TODA

¹⁾ Azinfar, H., and Kells, J. A. 2009. Flow resistance due to a single spur dike in an open channel. Journal of Hydraulic