

九州大学工学部 正員 小坪清真  
 九州大学工学部 学生員 烏野清  
 九州大学工学部 学生員 串間正敏

## 1. まえがき

著者等は、いまで構造物の振動性状を求める簡便かつ有力な手法として常時微動による振動性状解析を行ってきている。この論文では、同じ解析手法を用いて高次までのパワースペクトルを正確に出し、その結果より相となる固有振動数が近接する場合の減衰定数推定を行う。

## 2. 多自由度系の変位応答

Y次の振動型  $\varphi_Y(\omega)$ 、固有振動数  $\eta_r$ 、減衰定数  $\beta_r$  の多自由度系が、地動加速度  $\ddot{u}$  を受けるときの変位のパワースペクトルは次式で表わされる。

$$S_g(\omega) = |\alpha(i\omega)|^2 \cdot S_f(\omega) \quad (1)$$

ここで  $\alpha(i\omega)$  は位相点  $\omega$  のリセプロタンス、  $S_f(\omega)$  は外力のパワースペクトル

$$\alpha(i\omega) = -\sum_{r=1}^n \frac{\beta_r \cdot Y_r(\omega)}{\eta_r^2 - \omega^2 + 2i\beta_r \eta_r \omega} \quad (2)$$

ここで  $\beta_r$  は  $r$  次の響應係数

$Y$ 次のリセプロタンス  $\alpha_r(i\omega)$  の絶対値は

$$|\alpha_r(i\omega)| = \frac{\beta_r \cdot Y_r(\omega)}{\eta_r^2 \sqrt{(1 - (\frac{\omega}{\eta_r})^2)^2 + 4\beta_r^2(\frac{\omega}{\eta_r})^2}} \quad (3)$$

## 3. 減衰定数

i). 減衰定数が小さいか、または固有振動数がはなれていた場合(図-1)

$|\alpha(i\omega)|_{\max}$  の1/2なる点の振動数を  $\omega_1, \omega_2$  とすると(3)式より

$$\frac{\beta_r \cdot Y_r(\omega)}{\eta_r^2 \sqrt{(1 - (\frac{\omega}{\eta_r})^2)^2 + 4\beta_r^2(\frac{\omega}{\eta_r})^2}} = \frac{\beta_r \cdot Y_r(\omega)}{\eta_r^2 \sqrt{(1 - (\frac{\omega_1}{\eta_r})^2)^2 + 4\beta_r^2(\frac{\omega_1}{\eta_r})^2}} = \frac{\beta_r \cdot Y_r(\omega)}{2\sqrt{2} \cdot \beta_r \cdot \eta_r^2} \quad (4)$$

$\omega_1 = \eta_r - \frac{\Delta\omega}{2}$  とおくと(4)式より減衰定数  $\beta_r$  は次式で示される。

$$\beta_r = \frac{\Delta\omega}{2 \cdot \eta_r} \quad (5)$$

図-1

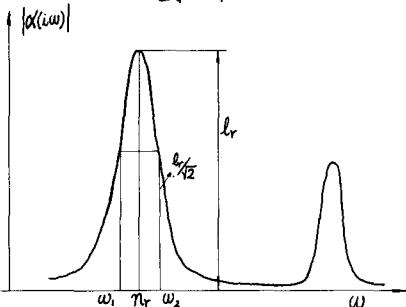
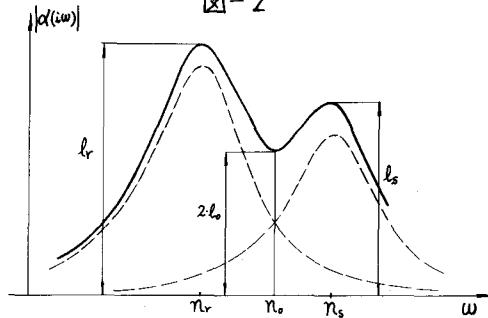


図-2



ii). 減衰定数がかなり大きく、かつ固有振動数が最近している場合(図-2)

次、S次のリセクタンスの最大値  $\lambda_r$ ,  $\lambda_s$  は(3)式より

$$\lambda_r = |\alpha_r(i\eta_r)| + |\alpha_s(i\eta_r)| = \frac{B_r Y_r}{\eta_r^2} \cdot \frac{1}{2\lambda_r} - \frac{B_s Y_s}{\eta_s^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_s}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_s}{\eta_r})^2}} \quad (6)$$

$$\lambda_s = |\alpha_r(i\eta_s)| + |\alpha_s(i\eta_s)| = \frac{B_r Y_r}{\eta_r^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_s}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_s}{\eta_r})^2}} - \frac{B_s Y_s}{\eta_s^2} \cdot \frac{1}{2\lambda_s} \quad (7)$$

$$\lambda_0 = |\alpha_r(i\eta_0)| = \frac{B_r Y_r}{\eta_r^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2}} \quad (8)$$

$$\lambda_0 = |\alpha_s(i\eta_0)| = \frac{B_s Y_s}{\eta_s^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2}} \quad (9)$$

式(8), (9)を式(6), (7)に代入して  $B_r Y_r / \eta_r^2$ ,  $B_s Y_s / \eta_s^2$  を消去する。

$$\lambda_r = \frac{\lambda_0}{2\lambda_r} \cdot \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2} + \frac{\lambda_0 \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2}}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2}} \quad (10)$$

$$\lambda_s = \frac{\lambda_0 \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2}}{\sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2}} + \frac{\lambda_0}{2\lambda_s} \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2} \quad (11)$$

式(10), (11)より  $\lambda_r, \lambda_s$  を求める方法として、ここで式(10), (11)を  $\eta_0 = f(\lambda_r)$  なる関数に展開する。

$$\lambda_r^2 = \frac{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2}{4 \left\{ \left( \frac{\lambda_0}{\lambda_r} - \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2} \right) / \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2 + 4\lambda_s^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2} - (\frac{\eta_0}{\eta_s})^2 \right\}} \quad (12)$$

$$\lambda_s^2 = \frac{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_s})^2)^2}{4 \left\{ \left( \frac{\lambda_0}{\lambda_s} - \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2} \right) / \sqrt{(1-(\frac{\eta_0}{\eta_r})^2)^2 + 4\lambda_r^2 \cdot (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2} - (\frac{\eta_0}{\eta_r})^2 \right\}} \quad (13)$$

$\lambda_r, \lambda_s$  の近似解は式(5)より求められるので、その前後をさぐんで、 $\eta_0 = f(\lambda_r)$  のグラフを描き、式(12), (13)の交点を求める。

#### 4. 計算例

ii)の場合の例として、固有振動数、減衰定数とあらかじめ仮定して描いた図-3のパワースペクトル曲線について解き、i)の場合と比較し、その結果を表-1に示す。パワーが図のように重なる場合、近似解では減衰定数は20~50%程度の過大評価をしている。

#### 5. 結び

常時微動より減衰定数を解析する時重要な事は、高次までのパワーを求めるだけ正確に求めることである。従ってセード解析と場合同様の手法を用いてパワーを求める必要がある。実際の構造物として、名護屋大橋、高千穂橋について行ってみると、その結果は講演時発表する。

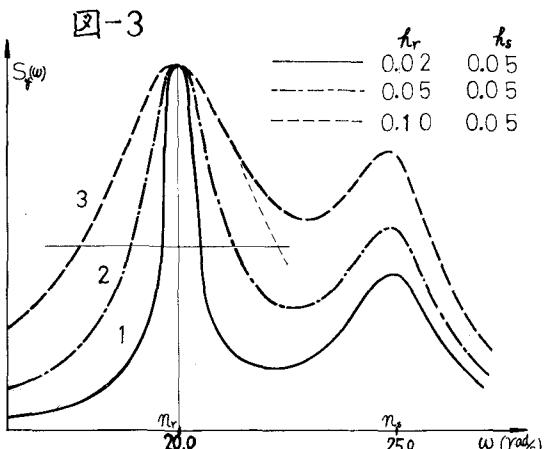


表-1

	1		2		3	
	$\lambda_r$	$\lambda_s$	$\lambda_r$	$\lambda_s$	$\lambda_r$	$\lambda_s$
近似解	0.025	0.058	0.062	0.064	0.115	0.076
著者の理論解	0.022	0.048	0.052	0.051	0.096	0.052

参考文献 小坪・鳥野・津川「常時微動によるモード実験化」  
AMBIENT VIBRATION SURVEY OF NEWPORT BRIDGE  
土木学会第26回講演集。  
BUREAU OF PUBLIC ROADS