

覆工の終局耐力に対する地盤反力係数の影響

九州大学 正員 横木 武

〃 学生員 ○宮崎 修

1. まえがき 先に著者らは周辺地山の地盤反力係数が方向により種々異なる場合、トンネル覆工の力学的特性にいかなる影響があるかについて弾性範囲内で検討し、たとえば水平地盤反力係数を減少させるとモーメントは増加し軸力は減少すること等を明かにした。つづいて、これをさらに拡張して本報告は支保工および覆工の終局耐力に対する鉛直・水平方向地盤反力係数の影響について実明せんとするものである。

2. 基礎式の説明 材料非線形および幾何学的非線形問題は変形の全過程を分割し区段的に線形化するいわゆる増分理論により解析することができる。今も段階までの荷重 F_i に対して平衡状態にある構造要素の部材軸に関して要素端点を原点とする直交直線座標系 (x_i, z_i) を定める。 i 段階までの変位を $u_i, w_i, \frac{du_i}{dx_i}$ とし、また荷重増分 ΔF に対する変位増分 Δu_i 、
 $\Delta u_i, \frac{du_i}{dx_i}$ を変形が進行する前段階の部材座標系 (ξ_i, ζ_i) の方向成分で表示するものとする。 i 段階における歪を ϵ_i とすれば

$$\epsilon_i = \frac{du_i}{dx_i} + \frac{1}{2} \left(\frac{du_i}{dx_i} \right)^2 - z_i \frac{d^2 u_i}{dx_i^2} \quad (1)$$

ここに ξ_i は回心軸からの距離である。式(1)より歪増分 $\Delta \epsilon_i$ は

$$\Delta \epsilon_i = \frac{du_i}{dx_i} + \frac{du_i}{dx_i} \frac{\partial u_i}{\partial \xi_i} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_i} + \frac{1}{2} \left(\frac{du_i}{dx_i} \right)^2 - z_i \frac{d^2 u_i}{dx_i^2} \quad (2)$$

また構造物の歪エネルギー増分を ΔU_i とすれば

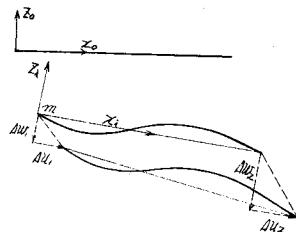


図-1

$$\Delta U_i = \iiint_{V_i} (\sigma_i \Delta \epsilon_i + \frac{1}{2} E \Delta \epsilon_i^2) dV + \iiint_{V_p} (\sigma_i \Delta \epsilon_i + \frac{1}{2} E \Delta \epsilon_i^2) dV \quad (3)$$

ここに、 σ_i : i 段階までの応力増分の総和、 E : 弾性係数、 E : 接線係数、 V_i : 弹性域もしくは塑性域にて除荷の行なわれる領域、 V_p : 塑性域にて負荷の行なわれる領域

つぎに、剛性マトリックスを導くにあたり変位増分を式(4)のように仮定する。式(4)から未定定数 α

$$\begin{pmatrix} \Delta u_i \\ \Delta w_i \\ \frac{du_i}{dx_i} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_i & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & x_i & x_i^2 & x_i^3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2x_i & 3x_i^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \alpha_4 \\ \alpha_5 \\ \alpha_6 \end{pmatrix} \quad (4)$$

が要素両端の変位 u_m を用いて書き表わされ、その結果を式(2)に代入すれば歪増分 $\Delta \epsilon_i$ が算定され結局単位巾当たりの歪エネルギー増分 ΔU_i が次式のようにえられることになる。

$$\Delta U_i = \left[\frac{1}{2} \mathbf{d}_m^T (\mathbf{A}^i)^T \{ \mathbf{D}_1^T \mathbf{E}_1 \mathbf{D}_1 - \mathbf{D}_1^T \mathbf{E}_2 \mathbf{D}_2 - \mathbf{D}_2^T \mathbf{E}_2 \mathbf{D}_2 + \mathbf{D}_2^T \mathbf{E}_3 \mathbf{D}_3 \} \mathbf{A}^i \mathbf{d}_m + \mathbf{d}_m^T (\mathbf{A}^i)^T (\mathbf{F} \mathbf{D}_1^T - \mathbf{M} \mathbf{D}_2^T) + \frac{1}{2} \mathbf{F} \mathbf{d}_m^T (\mathbf{A}^i)^T \mathbf{D}_3^T \mathbf{D}_3 \mathbf{A}^i \mathbf{d}_m \right] dz_i \quad (5)$$

ここに、 $E_1 = E(S_1 - S_2) + E_t(S_2 - S_1 + t)$ t : 部材厚

$$E_2 = \{E(S_1 - S_2) + E_t(S_2 - S_1 + t)\}/2 \quad l_m: 部材長$$

$$E_3 = \{E(S_1^3 - S_2^3) + E_t(S_1^3 - S_2^3 + t^3/4)\}/3$$

$$\mathbf{D}_1 = (0 \ 1 \ 0 \ \frac{du_i}{dx_i} \ z x_i \ \frac{du_i}{dx_i} \ z x_i^2 \ \frac{du_i}{dx_i})$$

$$\mathbf{D}_2 = (0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 2 \ b x_i) \quad M = \int \sigma_i z_i dz_i$$

$$\mathbf{D}_3 = (0 \ 0 \ 0 \ 1 \ z x_i \ z x_i^2) \quad F = \int \sigma_i dz_i$$

S_1, S_2 は i 段階での弾塑性境界で $S_1 \geq S_2$ である。 T : 転置を示す

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & l_m & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & l_m & l_m^2 & l_m^3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2l_m & 3l_m^2 \end{pmatrix}$$

さらに $\mathcal{R}_m = \int (A')^T \{ D_1^T E_1 D_1 - D_1^T E_2 D_2 - D_2^T E_2 D_1 + D_2^T E_3 D_2 + F D_3^T D_3 \} A' dx_i$
 $\mathcal{M}_m = \int (A')^T \{ F D_1^T - M D_2^T \} dx_i$ とおけば ΔU_{S1} は次式となる。

$$\Delta U_{S1} = \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T \mathcal{R}_m \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T \mathcal{M}_m \quad (6)$$

これを構造物全体について考えれば、歪エネルギー増分の総和 ΔU_{S1} は基準座標系 (X, Z) を用いて

$$\Delta U_{S1} = \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T K \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T R \quad$$
 のように求められる。

つぎに、地盤反力が半径方向に作用する場合について考えるものとする。節点 m における基準座標系での変位増分を $\Delta X_m, \Delta Z_m$ とし、これによる地盤反力を $\Delta R_m, \Delta P_m$ 。

半径方向と X 軸のなす角を θ_m とすれば、図-2 より

$$\Delta R_m = (-k_v \Delta Z_m \sin \theta_m - k_h \Delta X_m \cos \theta_m) l_m \cos \theta_m \quad k_v: 鉛直地盤反力係数$$

$$\Delta P_m = (-k_v \Delta Z_m \sin \theta_m - k_h \Delta X_m \cos \theta_m) l_m \sin \theta_m \quad k_h: 水平地盤反力係数$$

従って i 箇階までに働いている地盤反力を P , k_v, k_h を含む行列を G

$$とすれば地盤反力による歪エネルギー増分 ΔU_{S2} は $\Delta U_{S2} = \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T G \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T P$$$

以上より地盤反力を含めた系全体の歪エネルギー増分 ΔU_S は

$$\Delta U_S = \Delta U_{S1} + \Delta U_{S2} = \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T K \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T R + \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T G \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T P \quad (7)$$

i 箇階までの荷重を F 、荷重増分を ΔF とすれば系全体のポテンシャルエネルギー増分 $\Delta \phi$ は

$$\Delta \phi = \frac{1}{2} \mathbf{d}_g^T (K + G) \mathbf{d}_g + \mathbf{d}_g^T (F + P) - \mathbf{d}_g^T (F + \Delta F) \quad (8)$$

最小ポテンシャルエネルギー原理により変位に関して変分すると本題の剛性方程式が得られ次のよう
に求められることになる。
 $(K + G) \mathbf{d}_g = \{ F - R - P \} + \Delta F \quad (9)$

3. 算例 具体的な数値計算に当っては円形状の覆工または
支保工を想定し、その材料は理想塑性体とみなしうる鋼材
を考えることにする。 $R = 3.2m, t = 0.15m, E = 21 \times 10^6 kN/cm^2$

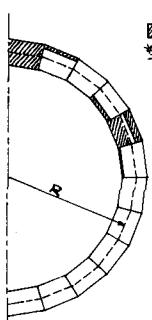


図-4

σ_y (降伏応力) = $2300 kN/cm^2$ 。図-3 は
鉛直方向地盤反力係数 k_v を変化させて
(ただし水平方向地盤反力係数 k_h は k_v の
70% としている) 計算した例であり、
図-4 は $k_v = 8.0 kN/cm^2, k_h = 5.6 kN/cm^2$ での崩
壊時の各断面の弾塑性状態の模様を図
示したものである。なお、地盤反力係数と耐力との詳細な関係については目
下計算中であり講演時に報告する予定

である。計算にあたっては除荷を含めず、また不つり合いの
修正を 1 回だけに限った事を考えれば、本例において算出さ
れた耐力はより厳密な解よりもやや大きめに出ているものと思われるが、この事は今後バネ定数の変
化などと共にあわせ検討する予定である。

参考文献

藤田他：構造物の塑性設計（その10）

日本造船学会論文集 126号

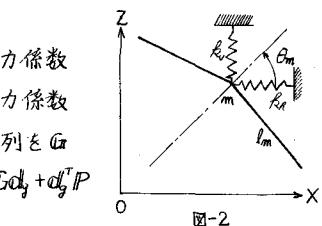


図-2

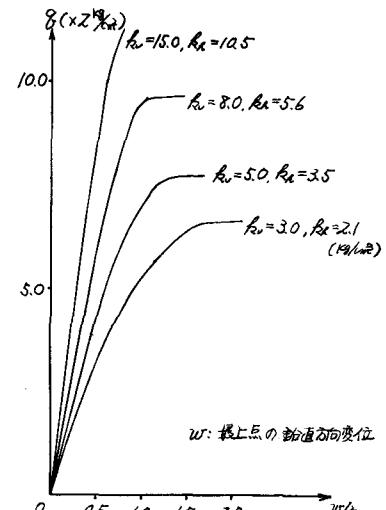


図-3