

## I-31

## 伸縮装置部を通過する單一車両による道路橋応答の統計的評価

長崎大学大学院 学生員 ○山野 長弘  
 長崎大学工学部 学生員 山手 弘え  
 長崎大学工学部 正員 岡林 隆敏

1.はじめに 走行車両による道路橋の振動は様々な要因によるが、主要な要因として路面凹凸と伸縮装置部の段差がある。路面凹凸に起因する道路橋の振動についてはほぼ解析手法は確立したものと考えられる。しかし、伸縮装置部の段差による橋梁振動についての評価は十分であると言えない。最近になって、本田等の伸縮装置部の詳細な実測結果が発表され、このモデル化が可能になつて来た。本研究では、伸縮装置部の凹凸を非定常確率過程でモデル化し、実測結果と較正することにより段差部の凹凸モデルを構成した。次に、不規則応答解析により、走行車両による道路橋応答を評価し、各種のパラメータによる変化について検討した。

2.伸縮装置部段差のモデル化 本研究では、伸縮装置部の段差による凹凸を非定常確率過程でモデル化する。この非定常確率過程は、図-2に示すように定常確率過程  $n(x)$  と非定常過程の分散の変化を表す確定関数  $g(x)$  の積で構成できるものと仮定する。 $n(x)$  のパワースペクトル密度  $S_n(\Omega)$  は、本田等の実測に基づいて

$$S_n(\Omega) = 2\alpha S_0 / (\Omega^2 + \alpha^2) \quad \dots \dots \dots (1)$$

で表す。また、確定関数  $g(x)$  は  $g(x) = \sin(\pi x / \lambda)$  とする。パラメータ  $\lambda$  は本田等の実測より  $0.8 \leq \lambda \leq 2.0$  程度と推定できる。また入は  $3.0$  (m) である。このパワースペクトル密度を、 $\alpha = 0.8, 1.0, 1.5$  について図示したものが図-3である。

これまでの段差部の凹凸の実測では、図-2(c)に示したよう、凹凸の最大値  $r_{max}$  を測定しており、 $S_n(\Omega)$  のパラメータ  $S_0$  を決定する実測はなされていない。そこでシミュレーションを実施するこ

とにより、 $r_{max}$  より  $S_0$  を推定する。(1)  
 式のパワースペクトル密度を有する定常過程のサンプル関数は、次式で表される。

$$n(x) = \sum_{k=1}^{\infty} \Omega_k \cdot \sin(\Omega_k x + \phi_k) \quad \dots \dots \dots (2)$$

$\Omega_k$  は  $4S_0/\Delta\Omega$  の分散を有し、平均値  $0$  の正規乱数、 $\phi_k$  は  $0 \sim 2\pi$  の一様乱数である。図-2の手順で  $r(x)$  を合成し、

各サンプル関数の最大値  $r_{max}$  の平均値  $\bar{r}_{max}$  を計算し、 $S_0$  すなわち  $n(x)$  の標準偏差  $\sigma_n$  と  $\bar{r}_{max}$  の関数関係を決定する。

図-4はシミュレーションの結果に基づいて、 $\bar{r}_{max}$  と  $\sigma_n$  の関係を最小二乗法で決定したものである。実際の橋梁における最大凹凸の平均値  $\bar{r}_{max}$  として図-4凹凸の最大値と標準偏差との関係で野口は高速道路の実測より  $0.93$  (cm) また本田等は、北陸3県の一般国道の平均値として  $1.83$  (cm) を得ている。本研究では、これらの平均値として  $\bar{r}_{max} = 1.4$  (cm) とした。以上の結果に基づいて得られた段差部の波形のサンプル関数を、パラメータ  $\alpha$  に対して図示したものが図-5である。

3.伸縮装置部のモデルと橋梁-車両系の運動方程式 伸縮装置部の凹凸を図-6の(a)(b)のように考える。

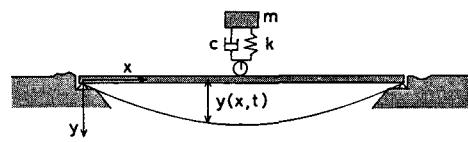
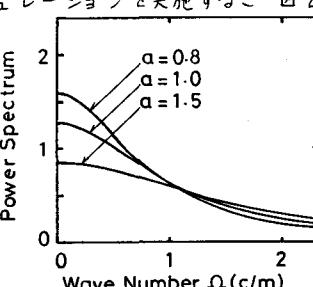
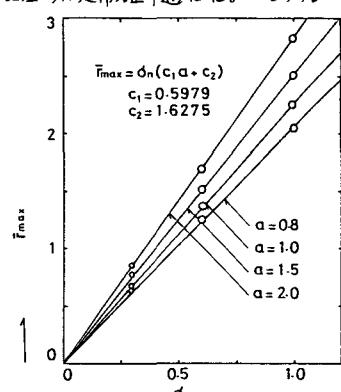
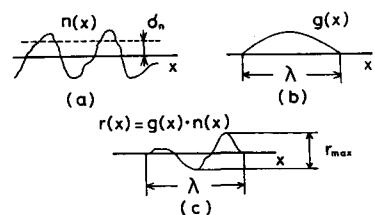


図-1 橋梁-車両系



それぞれに対する解析モデルをCase-1, Case-2と呼ぶことにする。本概要では、Case-2について説明する。Case-2の場合は、凹凸モデルと橋梁の方程式と分離できて、橋梁の応答はRandom初期値問題として処理できる。

橋梁に進入するまでの車両と凹凸を表現する方程式は

$$\ddot{Z}(t) + 2h_0\omega_0(\dot{Z}(t) - \dot{r}(t)) + \omega_0^2(Z(t) - r(t)) = 0 \quad \dots \dots \dots (4)$$

$$r(t) = g(t) \cdot n(t) \quad \dot{r}(t) = \beta n(t) + w(t) \quad \dots \dots \dots (5)$$

ここに、 $h_0, \omega_0$ は車両の減衰定数及び固有円振動数、 $\beta = 2\pi V a, w(t)$ は、平均値0、分散 $\sigma_w^2 = 2B\sigma_n^2$ を有する白色雑音過程である。

また、 $V$ は車両の速度である。次に橋梁のたわみ応答は、

$$y(x,t) = \varphi_i(t) \cdot \sin(\pi x/L) \quad \dots \dots \dots (6)$$

で与えられ、基準座標 $\varphi_i(t)$ は

$$\begin{aligned} \ddot{\varphi}_i(t) + 2h_0\omega_i \dot{\varphi}_i(t) + \omega_i^2 \varphi_i(t) &= -R_i \ddot{Z}(t) \varphi_i(Vt) \\ \ddot{Z}(t) + 2h_0\omega_i(\dot{Z}(t) - \dot{\varphi}_i(t)) \varphi_i(Vt) + \omega_i^2(Z(t) - \varphi_i(t)) &= 0 \end{aligned} \quad \dots \dots \dots (7)$$

により表される。ここで $h_0, \omega_i$ はそれぞれ橋梁の1次振動モードの減衰定数と固有円振動数、 $R_i = \int_0^L \varphi_i(x)^2 dx$ 、 $\varphi_i$ は単位長さ当たりの質量、 $L$ は支間長、 $\varphi_i(x)$ は基準関数である。

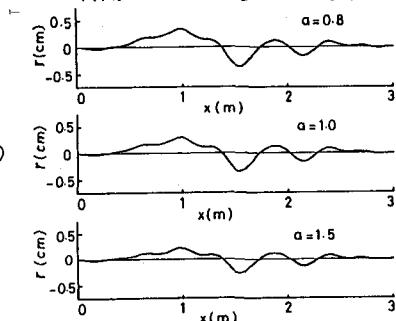


図-5 段差部凹凸波形のミュレーション



図-6 伸縮継手部段差のモデル

表-1 伸縮装置部の段差

凹凸の最大	$r_{max}$	1.4 (cm)
伸縮装置の長さ	$\lambda$	3.0 (m)

表-2 走行車両の諸元

総重量	$W$	20.0 (ton)
固有振動数	$f_0$	3.0 (Hz)
減衰定数	$h_0$	0.03
走行速度	$V$	10.0 (m/sec)

表-3 道路橋の諸元

スパン長 $L(m)$	総重量 $W \times 10^4$ Kg	曲げ剛性 $EI \times 10^{12}$ Kg.cm	固有振動数 $f_1$ (Hz)
20	4.84	6.21	6.23
30	7.76	12.42	3.79
40	10.68	24.41	2.94
50	13.60	42.20	2.45
60	15.52	65.78	2.11
70	19.44	80.15	1.70
80	23.36	130.31	1.66
90	25.28	171.26	1.50
100	28.20	218.01	1.37

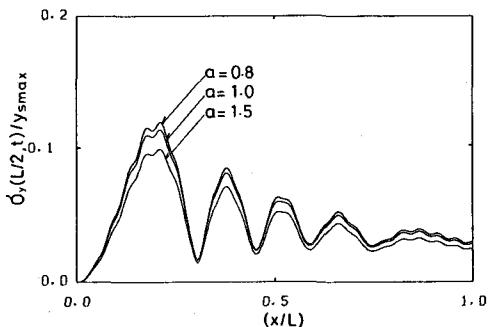


図-7 段差部凹凸による橋梁のR.M.S.変位応答

[参考文献] (1) 土木学会編:構造物の安全性・信頼性、土木学会、1975年

(2) 国林、土木学会論文報告集、No.286号、1977年6月 (3) 国林、土木学会論文報告集

No.334号、1979年6月 (4) 本田、土木学会論文報告集、No.324、1982年2月

(5) 野口、道路、1967年3月、pp.2～10