

Newmark β 法で離散化した振動方程式の周波数応答解析

長崎大学工学部 学生会員 ○平 貴子 長崎大学工学部 フェロー 岡林 隆敏
 長崎大学工学院 学生会員 木村 啓作 (株)日本構造橋梁研究所 正会員 古川 毅

1. はじめに

構造物の振動応答シミュレーションを行う場合、Newmark β 法が一般的に用いられるが、時間刻みの設定により応答値が変化し、振動数にもずれが生じることがある。本研究では、ランガー橋を対象橋として、連続系における周波数伝達関数と、Newmark β 法により離散化された場合の周波数伝達関数とを比較し、時間刻みによる Newmark β 法の信頼性を評価する手法を提案する。そこで、ランガー橋とその橋梁に車両が走行する場合の周波数伝達関数を計算し、時間刻み Δt による周波数伝達関数の評価を行った。

2. 対象橋梁と走行車両の諸元

図-1 に対象橋梁として用いるランガー橋の一般図を、図-2 に構造モデルを、表-1 に諸元を、図-3 に車両の1自由度系モデルを、表-2 に車両諸元を示す。本研究では、ランガー橋構造モデル(図-2)の節点番号2の周波数伝達関数の応答解析を行う。外力作用点および着目点とはともに接点番号2である。

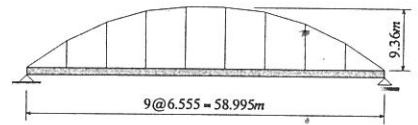


図-1 ランガー橋一般図

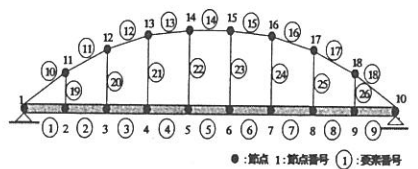


図-2 ランガー橋構造モデル

3. 周波数伝達関数

(I) 連続系による周波数伝達関数

連続系で記述された運動方程式は、次式で表される。

$$M\ddot{y}(t) + C\dot{y}(t) + Ky(t) = f(t) \quad (1)$$

(1)式の両辺をラプラス変換すると次式を得る。

$$(Ms^2 + Cs + K)Y(s) = F(s) \quad (2)$$

連続系の周波数伝達関数は、次式により与えられる。

$$H(s) = Y(s)/F(s) = (Ms^2 + Cs + K)^{-1} \quad (3)$$

ここで、 $s = i\omega$ とすると、次式ようになる。

$$H(i\omega) = (-M\omega^2 + i\omega C + K)^{-1} \quad (4)$$

(II) Newmark β 法による周波数伝達関数

Newmark β 法による変位、速度、加速度は次式で表される。

$$y_{n+1} = y_n + \dot{y}_n h + (1/2 - \beta) \ddot{y}_n h^2 + \beta \ddot{y}_{n+1} h^2 \quad (5)$$

$$\dot{y}_{n+1} = \dot{y}_n + (\ddot{y}_n + \ddot{y}_{n+1})h/2 \quad (6)$$

$$\ddot{y}_{n+1} = (M + Ch/2 + \beta Kh^2)^{-1} [-Ky_n - (C + Kh)\dot{y}_n - \{Ch/2 + K(1/2 - \beta)h^2\}\ddot{y}_n + f_{n+1}] \quad (7)$$

この式を用いて、 y_{n+1} と $\dot{y}_{n+1}$ を y_n 、 $\dot{y}_n$ 、 $\ddot{y}_n$ で表し、ベクトル表示すると次式が得られる。

$$Y_{k+1} = AY_k + Bf_{k+1} \quad (8)$$

ただし、 $Y_n = [y_n \ \dot{y}_n \ \ddot{y}_n]^T$ 、 A は応答についての係数マトリクス、 B は外力についての係数マトリクスである。時間進み演算子を Z とすると、 $Y_{k+1} = ZY_k$ と表されるので、(8)式に代入し、まとめると次式を得る。

$$Y_k = (ZI - A)^{-1} Bf_{k+1} \quad (9)$$

(9)式の外力 f_{n+1} の係数が周波数伝達関数であり $H(Z) = (ZI - A)^{-1} B$ となり、 $Z = e^{i\omega h}$ とおくと次式が得られる。

$$H(i\omega) = (e^{i\omega h} I - A)^{-1} B \quad (10)$$

表-1 ランガー橋諸元

形式	補剛桁橋
支間長	L (m)
ライズ	f (m)
補剛桁の断面積	A_1 (m ²)
拱肋の断面積	A_2 (m ²)
曲げ剛性	EI (t·m ²)
桁全重量	$W_k(t)$
間数	9

表-2 車両諸元

重量 $w(tf)$	20
振動数 $f_1(Hz)$	3.0
減衰定数 h_1	0.03

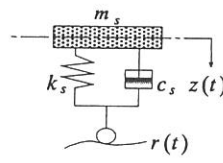


図-3 車両モデル

4. 車両が走行する橋梁の周波数伝達関数

車両が走行中である橋梁の運動方程式は次式で表される。ここに $b(t)$ は車両設置位置を表すベクトルである。

$$M\ddot{y}(t) + C\dot{y}(t) + Ky(t) = b(t)p(t) = b(t)\{-m_s\ddot{z}(t)\} \quad (11)$$

次に、橋梁上を走行する車両の運動方程式は次式で表される。

$$m_s\ddot{z}(t) + c_s\{\dot{z}(t) - b^T(t)\dot{y}(t) - \dot{r}(t)\} + k_s\{z(t) - b^T(t)y(t) - r(t)\} = 0 \quad (12)$$

ここに、 $r(t)$ と $\dot{r}(t)$ は車両直下の路面凹凸とその時間微分である。

(11), (12)式を合成すると次のようになる。

$$\begin{bmatrix} M & 0 \\ 0 & m_s \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \ddot{y} \\ \ddot{z} \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} C + bb^T c_s & -bc_s \\ -b^T c_s & c_s \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \dot{y} \\ \dot{z} \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} K + bb^T k_s & -bk_s \\ -b^T k_s & k_s \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} y \\ z \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} -bk_s & -bc_s \\ k_s & c_s \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} r \\ \dot{r} \end{Bmatrix} \quad (13)$$

(13)式をベクトル表示すると、次式が得られる。ここに、 $r(t)$ は、 $r(t)$ と $\dot{r}(t)$ から構成されるベクトルである。

$$M_X \ddot{X}(t) + C_X \dot{X}(t) + K_X X(t) = F_X r(t) \quad (14)$$

(14)式を Newmark β 法により(9)式と同様に表すと、次式のようになる。

$$Y_k = (ZI - A)^{-1} B F_X r(t) \quad (15)$$

3の(II)の場合と同様に時間進み演算子 Z を用い、 $Z = e^{i\omega h}$ とすると、次式が得られる。

$$H(i\omega) = (e^{i\omega h} I - A)^{-1} B F_X \quad (16)$$

5. 数値計算結果と考察

(I) 連続系と Newmark β 法の周波数伝達関数

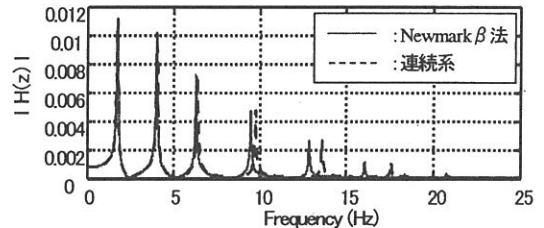
図-4 は連続系と Newmark β 法による周波数伝達関数である。Newmark β 法の時間刻みを $\Delta t = 0.01(\text{sec})$ とした場合を図-4 a) に、 $\Delta t = 0.005(\text{sec})$ とした場合を図-4 b) に示す。実線は Newmark β 法を、破線は連続系を表している。 $\Delta t = 0.01(\text{sec})$ の場合、8 Hz 付近までは良い一致が見られるが、それ以降の高周波数領域では、Newmark β 法を用いると周波数の低い方にずれが拡大していることが分かる。それに対して、 $\Delta t = 0.005(\text{sec})$ の場合、15 Hz 付近までは良い一致を示している。以上より、時間刻みを大きくすると高周波数領域で誤差が拡大することが分かる。

(II) 車両走行がある場合の周波数伝達関数

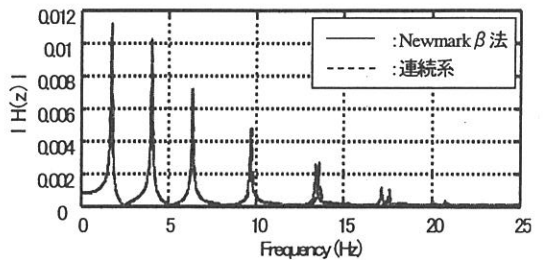
走行車両がある場合の Newmark β 法による周波数伝達関数を図-5 に示す。時間刻みを $\Delta t = 0.01(\text{sec})$ および $\Delta t = 0.005(\text{sec})$ として両者を比較した。走行車両の振動数を 3 Hz に設定したため、3 Hz 付近で車両の振動数が発生している。時間刻みを大きくすると、共振振動数が低い領域に移動することが分かる。

6. まとめ

Newmark β 法において時間刻みを大きくすると、振動数が高くなるに従い連続系よりも低い結果が得られる傾向にある。Newmark β 法では高次の振動数を得るためには適切な時間刻みを考慮する必要がある。



a) $\Delta t = 0.01$



b) $\Delta t = 0.005$

図-4 周波数伝達関数

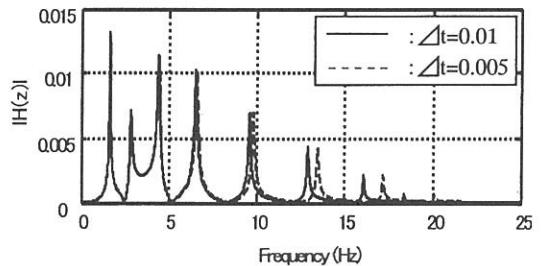


図-5 走行車両がある場合の周波数伝達関数