

1 まえがき

新幹線の出現によって、鉄道構造物は、新たに、高速列車による影響、特に各車両は殆んど等しい軸重を持ち、その軸配置に間隔性がある事による影響が考えられる。具体的には桁の固有振動数と外力の振動数の一致による共振がある。二つのような橋梁の動的振動変形を扱った研究を高速鉄道領域に適用した最近の例として、TRWグループのHSA社に対する理論計算がある。この計算によれば、高速列車で走行する車両と橋梁が共振状態になると極めて大きな動的変形が橋梁に生じる恐れのある事を指摘している。これらではこの共振に対処する為には桁高を高くして桁の持つ固有振動数を大きくする事が考えられてきた。しかし桁高を大きくする事は非常に不経済である。ここでは従来あまり実用的でないとして考慮されてきた支保部に減衰効果の高い材料を使用した場合に、この程度の共振を避ける事が出来る事を知るための基本式を誘導し、教員も同様で走行して来た振動実験の結果を見れば、この現象効果がある事を知ろうとするものである。

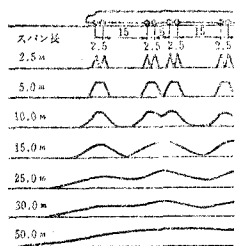


図1 電車荷重の通過によって橋梁中央に現われる応力波形状

2 橋梁振動の基本的理論と力学モデル

1) 共振について

列車通過による静的な力形状は、図1のようになる。スパンが2.5～15mでは、1ボギー毎に優勢な力形状が現われる。すなわちその周期は、最短ボギー間隔である7.5mに相当する。そしてスパンが15mを越えると一車両(車両長25m)毎に力形状が繰り返される事になる。従って力形状の周期が橋梁の固有振動周期に一致した場合に共振を起こす可能性がある。車道新幹線の奥橋での増設橋梁からこの共振固有振動数を式で表わせば次のように書く事が出来る。

$$f = v / 3.6 \lambda \quad (1)$$

f : 共振固有振動数 v : 列車速度(km/hour) λ : 車両長と轴距によってスパン

長(1)に従って決まる長さ、 $L \leq 5m$; $\lambda = 2.5m$ $5 < L < 15m$; $\lambda = 7.5m$ (あるいは25/3m) $15m < L \leq 25m$ 、軸配置による共振をすべて避けようとするに列車の最高速度から決まる振動数以上の固有振動数を持った断面を求めねばならない事になる。

2) 力学モデルと基本的仮定について

力学モデルは図2に示すようなモデルを用いる。

仮定

1) 車両はばね上質量とばね下質量からなっている。これが数重重ねられている。 2) ばね上質量とばね下質量とは、棒型ばねと粘性ダンパで結ばれている。 3) ばね下質量はレールに密着していて変位しない。 4) 系1で桁の減衰定数: 棒型で長さ方向に一律に分布している。 5) 系1で桁は長さ方向に一律な曲げ剛性を有し、その質量は等しい。 6) 系2は剛体とし、支保部は棒型ばねと粘性ダンパで連結されている。 7) 桁の変形は系1の曲げによるものと、系2の支保の位置変化によるものを加え合わせたものとする。 8) 系1では桁の動的曲げたわみは、時間 t の函数と時間に無関係

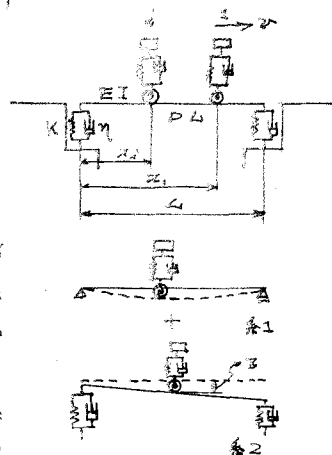


図2 力学モデル

ば、位置の π の函数の値で表わされるものとする。

3 基本式の誘導

1) 図 2 の系 1 についてはエネルギー法²⁾によって、系 1 内で発生する、すべての運動エネルギー T 、位置エネルギー U 、消散エネルギー D を求めて、次式 (2) Lagrange の方程式に代入して基本式を得る。

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{g}} - \frac{\partial T}{\partial g} + \frac{\partial U}{\partial g} + \frac{\partial D}{\partial \dot{g}} = N_r \quad (2)$$

N_r : 外力、仮定例に基いて系 1 のため g を次のようにおく

$$g = \sum A g_n(x) \sin(n\pi/L) x \quad (3)$$

ここでは簡単のために、車両のバネ定数が無限大かつ減衰定数は零として、橋梁が橋梁上を走行する場合を考える。今橋梁の振動モードを一次とし集中荷重が 1 個のみ存在するとすれば (3) 式と求めたエネルギーから (2) 式を得る。(式中 $x = \pi x/L$ とした。)

$$\ddot{g} + 2\zeta \omega g + \omega^2 g = \frac{2}{A^2 m L} P g \sin \frac{\pi v}{L} x \quad (4)$$

ω に ω_n は桁の固有振動数 ($\zeta = 0$) であり $\omega_n = (n^2 \pi^2 / L^2) \times \sqrt{EI / m}$

(4) 式をラプラス変換によって解くと

$$\dot{g}(x) = g_p(x) + g_0(x) \quad (5)$$

ここに ζ と $\omega - \pi v / L$ が同時に 0 でない時

$$g_p(x) = \frac{2\pi v P g}{A^2 m L} \left[E \cos\left(\frac{\pi v}{L} x\right) + \frac{F}{(\pi v / L)} S_1\left(\frac{\pi v}{L} x\right) - E e^{-\zeta \omega t} \cos(\omega \sqrt{1-\zeta^2} \cdot x) + \frac{1}{\omega \sqrt{1-\zeta^2}} (G + \zeta \omega E) e^{-\zeta \omega t} \sin(\omega \sqrt{1-\zeta^2} \cdot x) \right] \quad (6)$$

$$g_0(x) = g(0+) e^{-\zeta \omega t} \cos(\omega \sqrt{1-\zeta^2} \cdot x) + \frac{1}{\omega \sqrt{1-\zeta^2}} \{ \zeta \omega g(0+) + g(0+) \} e^{-\zeta \omega t} \sin(\omega \sqrt{1-\zeta^2} \cdot x) \quad (7)$$

多数の荷重がある場合は次式のようにして重ね合わせで表える。例えば、荷重が m 個ある場合

$$g^m(x) = \sum_{j=1}^m \left[C_j \left(x - (t_j - 1) \frac{L}{2} \right) g \left(x - (t_j - 1) \frac{L}{2} \right) \right] \quad (8)$$

2) 系 2 に於て運動方程式をつくると W を荷重と桁の重さを加え合せておいて

$$\frac{W}{g} \ddot{z} + 2\eta \dot{z} + 2kz = P \sin \omega t \quad (9)$$

$$\frac{W}{g} \ddot{\theta} + \frac{L}{2} \pi \dot{\theta} + \frac{L^2}{2} k \theta = 0 \quad (10)$$

共振状態では系 1 でもある固有振動形を有するように系 2 でも共振状態では $\theta = 0$ として、上下方向に運動すると仮定すると (9) 式は交差部に周期的外力が加わり、たまたまの交差部の運動を示すことになる。(9) 式を解いて

$$z = e^{-\frac{\eta}{W} t} \left(C_1 \cos \sqrt{\frac{22k}{W}} x + C_2 \sin \sqrt{\frac{22k}{W}} x + M \sin \omega t + N \cos \omega t \right) \quad (11)$$

の形に整理出来る。

4. 以上のように考えで誘導した基本式から桁の振動の方程式を見出し、入力データとして新幹線車両の諸値現在使用されている RC 桁の標準断面を用いる。ここで η , k , ζ 等を変化させ η , k , ζ の変化で、たまたまの減衰比の程度あることを知る事が出来る。計算方法は口述する。

参考文献 (文中引用のもの)

- 1) TRW System Group "Train Elevated Guideway Interaction" Feb 1970. "Dynamic Response of Continuous Beam Elevated Guideways" July 1970. 2) Hurty, "Dynamics of structures" Prentice Hall, 1964