

(7.9) 直交異方性弹性地盤の定数と地盤特性

東北大 諸々靖史

1. 本報告は平面ひずみ直交異方性地盤の厳密応力公式を導き、応力の伝ば性に関する係数を示したものである。著者は弹性理論を用いて一般的地盤内題が十分に解析されるとは考えていい。しかし、弹性公式は地盤内応力の伝ば性を定性的にとりあつかう上で有用な道具であると考える。最近土の異方性の問題が注目されようになされた。異方性には、Inherent (もつて生れた) 異方性と Induced (ヒズミにより作られる) される異方性がある。本文は Inherent 異方性を対象にしている。

2. 応力公式の説明

応力公式を得るために条件

1) 鉛直単位荷重

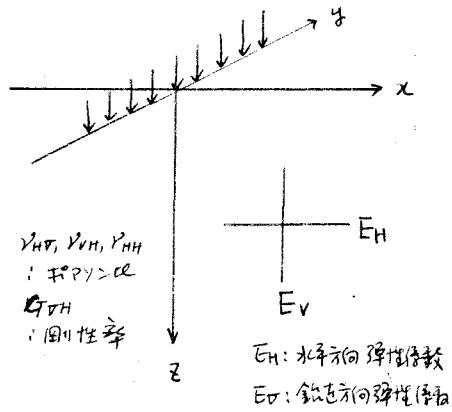
2) 平面ひずみ

3) 半無限直交異方性弹性体

4) 異方性の主軸と座標軸との一致

解説は次ページの付録に記した。結果を引用すると

$$(\sigma_z, \sigma_x, \tau_{xz}) = \frac{2\gamma_2(\gamma_1 + \gamma_2) \cdot (z^2, x^2, zx)}{\pi \cdot \{(z^2)^2 + x^2\} \cdot \{(z^2)^2 + x^2\}} \quad (1)$$



3. 荷重の伝ば性を示す係数

荷重作用線下($x=0$)の鉛直応力 σ_z は $\sigma_z|_{x=0} = \frac{1}{\pi} \cdot \frac{\gamma_1 + \gamma_2}{\gamma_1 \gamma_2} \cdot \frac{1}{z}$ となる。 $\sigma_z|_{x=0}$ の分布、集中性は係数 $A = (\gamma_1 + \gamma_2) / \gamma_1 \gamma_2$ の値に依存する。但し A を計算すると

$$A = \sqrt{\left(\frac{E_D}{E_H} \right) \left\{ \frac{E_H}{G_D H} \cdot \frac{1}{(1 - \nu_{HV} \nu_{VH})} - \frac{2\nu_{HV}(1+\nu_{HH})}{1 - \nu_{HV} \nu_{VH}} \right\}} + 2 \sqrt{\frac{E_V}{E_H} \frac{(1 - \nu_{HH}^2)}{(1 - \nu_{HV} \nu_{VH})}} \quad (2)$$

である。等方性の場合、 $A = 2$ である。 $E_V/E_H > 1$ の場合は傾向があるとき荷重は集中し、 $E_V/E_H < 1$ の場合は傾向があるとき荷重は分散する。前者は通常の砂の場合、後者は過圧密粘土の場合の傾向と対応する。

4. 自由による水平方向応力と鉛直方向応力との比

ここで、次の応力を計算する。

いま、 $\bar{\sigma}_x$ と $\bar{\sigma}_z$ の比を K_o^* とすると

K_o^* は水平方向と鉛直方向に対する荷重の伝ば性を比と

表わす一つの指標であると考えられる。この K_o^* は

静止土圧係数に対する量である。等方性の場合 $K_o^* = 1$ である。

$E_V/E_H > 1$ の場合と K_o^* は 1 より小さくなる傾向を示し、 $E_D/E_H < 1$ の場合と K_o^* は 1 より大きくなる傾向を有する。経験的には $E_V/E_H > 1$ に近いやすく、また静止土圧係数 (K_o) も $K_o < 1$ の高い傾向がある。過圧密粘土の場合には $E_V/E_H < 1$, $K_o > 1$ に近い傾向にある。以上、弹性公式を利用して得られたこの土の性質をまとめたのが(1)式説明である。

$$\bar{\sigma}_x = \gamma \int_0^h \int_{-\infty}^{\infty} \sigma_x dx dz, \quad \bar{\sigma}_z = \gamma \int_0^h \int_{-\infty}^{\infty} \sigma_z dx dz \quad (3)$$

$$K_o^* = \frac{\bar{\sigma}_x}{\bar{\sigma}_z} = \sqrt{\frac{E_H}{E_V}} \cdot \sqrt{\frac{1 - \nu_{HV} \nu_{VH}}{1 - \nu_{HH}^2}} \quad (4)$$

付録 光の公式の導き

応力とビズミ関係(弾性)

$$\sigma_x = \frac{\sigma_x}{E_H} - \nu_{HH} \frac{\sigma_y}{E_H} - \nu_{DH} \frac{\sigma_z}{E_D}$$

$$\sigma_y = -\nu_{HH} \frac{\sigma_x}{E_H} + \frac{\sigma_y}{E_H} - \nu_{DH} \frac{\sigma_z}{E_D}$$

$$\sigma_z = -\nu_{DH} \frac{\sigma_x}{E_H} - \nu_{DH} \frac{\sigma_y}{E_H} + \frac{\sigma_z}{E_D}$$

$$\gamma_{xy} = 2(1+\nu_{HH}) \gamma_{xz}/E_H$$

$$\gamma_{yz} = \tau_{yz}/G_{DH}$$

$$\gamma_{zx} = \tau_{zx}/G_{DH}$$

比弹性と直角等価式

$$\frac{1}{E_D}(1-\nu_{DH}\nu_{H\sigma})\frac{\partial^4 F}{\partial z^4} + \left(\frac{1}{G_{DH}} - \left(\frac{\nu_{H\nu}}{E_H} + \frac{\nu_{DH}}{E_D}\right)(1+\nu_{HH})\right)\frac{\partial^4 F}{\partial x^2 \partial z^2} + \frac{1}{E_H}(1-\nu_{HH}^2)\frac{\partial^4 F}{\partial z^4} = 0$$

$$F = \int_0^\infty f(z, m) \cos mx dm$$

$$a \frac{d^4 f}{dz^4} - b \frac{d^2 f}{dz^2} + c = 0$$

$$f = B_1 e^{-\zeta_1 m^2} + B_2 e^{-\zeta_2 m^2}, \quad \zeta_1, \zeta_2 > 0$$

$$a = (1-\nu_{HH}^2)/E_H$$

$$b = \frac{1}{G_{DH}} - (1+\nu_{HH})\left(\frac{\nu_{H\nu}}{E_H} + \frac{\nu_{DH}}{E_D}\right)$$

$$c = (1-\nu_{DH}\nu_{H\sigma})/E_D$$

応力

$$\sigma_z = \int_0^\infty (B_1 e^{-\zeta_1 m^2} + B_2 e^{-\zeta_2 m^2}) m^2 \cos mx dm$$

$$\sigma_x = \int_0^\infty (B_1 \zeta_1^2 e^{-\zeta_1 m^2} + B_2 \zeta_2^2 e^{-\zeta_2 m^2}) m^2 \cos mx dm$$

$$\tau_{zx} = - \int_0^\infty (B_1 \zeta_1 e^{-\zeta_1 m^2} + B_2 \zeta_2 e^{-\zeta_2 m^2}) m^2 \sin mx dm$$

境界条件

$$\sigma_z|_{z=0} = \frac{1}{\pi} \int_0^\infty \cos mx dm$$

$$\tau_{zx}|_{z=0} = 0$$

$$\therefore -(B_1 + B_2) m^2 = 1/\pi$$

$$\zeta_1 B_1 + \zeta_2 B_2 = 0$$

応力解

$$(\sigma_z, \sigma_x, \tau_{zx}) = \frac{\zeta_1 \zeta_2 (\zeta_1 + \zeta_2)}{\pi} \frac{(z^2, x^2, xz)}{\{(z_1 z)^2 + x^2\} \{(z_2 z)^2 + x^2\}}$$

振動数との関係

$$\zeta_1 \zeta_2 = \sqrt{c/a}$$

$$\zeta_1 + \zeta_2 = \sqrt{\frac{b}{a} + 2\sqrt{\frac{c}{a}}}$$