

# 水平荷重を受けるランガートラス橋の構造解析

岩手大学 正員 宮本 裕  
 久慈高校 ○正員 安彦 敏郎  
 岩手大学 正員 島崎耕洋

本研究は、水平荷重を受けるランガートラス橋を、上横構のある場合、ない場合に分けて解析し、さらに、吊り材を一本おきに取り去った場合について、同様に解析し、比較研究したものである。

解析法としては(図-1-a)のように、吊り材の一端を固定と考えた立体ラーメンとして行ない、全体座標軸および部材座標軸を(図-1-b)のように定める。なお、諸元は、盛岡市にある開運橋のものを用いた。

## 1. 立体ラーメン解析の理論

### (1) 部材剛性方程式

$$\{m^s\}_i = [K^s]_i \{S^s\}_i \quad \dots \quad (1)$$

ここで  $[K^s]_i$  : 部材座標系に関する剛性マトリックス

### (2) 座標変換マトリックス

$$[T^s]_i = [T^s]^T_i [K^s]_i [T^s]_i \quad \dots \quad (2)$$

ここで  $[T^s]_i$  : 全体座標系に関する剛性マトリックス

$$[T^s]_i : \text{座標変換マトリックス}$$

### (3) 部材回転マトリックス

$$[C^s]_i = \begin{bmatrix} [C^s]_i & [0] & [0] & [0] \\ [0] & [C^s]_i & [0] & [0] \\ [0] & [0] & [C^s]_i & [0] \\ [0] & [0] & [0] & [C^s]_i \end{bmatrix} \quad \dots \quad (3)$$

ここで  $[C^s]_i$  : 部材回転マトリックス

### (a) Y-Z-X 変換の時

$$[C^s]_i = \begin{bmatrix} C_x & C_y & C_z \\ -C_x C_y \cos \gamma_y - C_x \sin \gamma_y & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} \cos \gamma_y & -C_x C_z \cos \gamma_y + C_x \sin \gamma_y \\ \sqrt{C_x^2 + C_z^2} & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} \\ C_x C_y \sin \gamma_y - C_x \cos \gamma_y & -C_x C_z \sin \gamma_y + C_x \cos \gamma_y & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} \sin \gamma_y \\ \sqrt{C_x^2 + C_z^2} & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} & \sqrt{C_x^2 + C_z^2} \end{bmatrix}$$

ここで  $C$  は方向余弦を、 $\gamma$  は傾角を示す。

### (4) 方向余弦

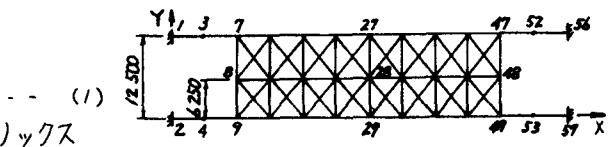
(図-2-a) で  $X, Y, Z$  は全体座標である。

ここで  $\bar{X}_P = X_P - X_p, \bar{Y}_P = Y_P - Y_p, \bar{Z}_P = Z_P - Z_p$

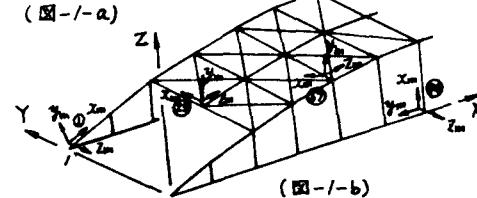
$$L_i = \sqrt{(\bar{X}_P - X_p)^2 + (\bar{Y}_P - Y_p)^2 + (\bar{Z}_P - Z_p)^2}$$

$$C_x = \frac{\bar{X}_P - X_p}{L_i}, C_y = \frac{\bar{Y}_P - Y_p}{L_i}, C_z = \frac{\bar{Z}_P - Z_p}{L_i}$$

### (5) $\gamma$ 角 (図-2-b)



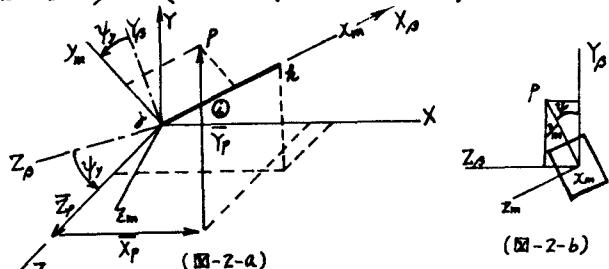
(図-1-a)



(図-1-b)

### (b) Z-Y-X 変換の時

$$[C^s]_i = \begin{bmatrix} C_x & C_y & C_z \\ -C_x C_z \sin \gamma_y - C_x \cos \gamma_y & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} \cos \gamma_y & C_z \\ \sqrt{C_x^2 + C_y^2} & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} \\ -C_x C_z \cos \gamma_y + C_x \sin \gamma_y & -C_x C_y \cos \gamma_y + C_x \sin \gamma_y & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} \cos \gamma_y \\ \sqrt{C_x^2 + C_y^2} & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} & \sqrt{C_x^2 + C_y^2} \end{bmatrix}$$



(図-2-a)

### (b) Z-Y-X 変換の時

$$\sin \gamma_y = \frac{Z_{AP}}{\sqrt{Y_{AP}^2 + Z_{AP}^2}}, \cos \gamma_y = \frac{Y_{AP}}{\sqrt{Y_{AP}^2 + Z_{AP}^2}}$$

$$\text{ここで } X_{AP} = C_x \bar{X}_P + C_y \bar{Y}_P + C_z \bar{Z}_P$$

$$Y_{AP} = -\frac{C_x}{\sqrt{C_x^2 + C_y^2}} \bar{X}_P + \frac{C_y}{\sqrt{C_x^2 + C_y^2}} \bar{Y}_P$$

$$Z_{AP} = -\frac{C_x C_z}{\sqrt{C_x^2 + C_y^2}} \bar{X}_P - \frac{C_x C_y}{\sqrt{C_x^2 + C_y^2}} \bar{Y}_P + \sqrt{C_x^2 + C_y^2} \bar{Z}_P$$

### (a) Y-Z-X 変換の時

$$\sin \gamma_y = \frac{Z_{AP}}{\sqrt{Y_{AP}^2 + Z_{AP}^2}}, \cos \gamma_y = \frac{Y_{AP}}{\sqrt{Y_{AP}^2 + Z_{AP}^2}}$$

$$\text{ここで } X_{AP} = C_x \bar{X}_P + C_y \bar{Y}_P + C_z \bar{Z}_P$$

$$Y_{AP} = -\frac{C_x C_z}{\sqrt{C_x^2 + C_z^2}} \bar{X}_P + \sqrt{C_x^2 + C_z^2} \bar{Y}_P - \frac{C_x C_z}{\sqrt{C_x^2 + C_z^2}} \bar{Z}_P$$

$$Z_{AP} = -\frac{C_x}{\sqrt{C_x^2 + C_z^2}} \bar{X}_P + \frac{C_z}{\sqrt{C_x^2 + C_z^2}} \bar{Z}_P$$

## 2 水平たわみ、および、軸力

水平たわみは(図-3-a)、(図-4-a)、軸力は(図-3-b)、(図-4-b)のとおりである。なによりで、( )内の数値は、余材を取り去った時の値を示す。

### 3. 結論

(1) 横構のある場合と横構を取り去った場合についての比較(簡単のために、吊り材11本の場合をA、1本おきに取り去った場合をBとする)

a. 横構を取り去ると、水平たわみが約6倍になる。その傾向は、Aで6.2倍、Bで6倍と、吊り材11本の方が、やや大きくなる。

b. 断面力としては、y軸まわりのねじりモーメント(主として強軸まわりのねじりモーメント)が大きな値を持つ。

c. y軸まわりのねじりモーメントは、吊り材で約6倍、中央部のアーチリブでは11~12倍と大きくなる。その傾向は、フリ材でA6.4、B6.1、中央部のアーチリブでA12、B11と、吊り材11本の方が、やや大きくなる。

d. 吊り材の軸力は、ほとんど変わらないが、支点から、入盤の1/3付近の吊り材の軸力が2~3倍と、やや大きくなる。

e. アーチリブの軸力は、極端に小さくなり、中央部のアーチリブほどその傾向は大きく、Aで約1/40、Bで約1/15となり、吊り材11本の場合の方が、この傾向が特に大きい。

f. アーチリブに直交する部材の軸力は、ほとんど変わらない。

g. 以上のことから、横構を取って解説することは適当ではない。

h. アーチを立体解説しても、ライズに比べて橋長が長いので、

一縦の平面ラーメン(ダブルワーレントラスとフレンデール桁の組み合せされたもの)と見なされる。

i. フレンデール桁に対して、トラス部材の効果は非常に大きい

(2) 吊り材11本の場合と、吊り材を1本おきにした場合との比較

a. 吊り材を1本おきに取り去ると、水平たわみ、強軸まわりのねじりモーメント共に約1.6~1.7倍となる。

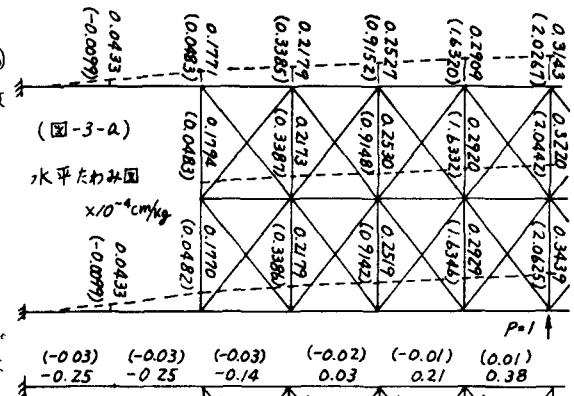
b. 軸力は、すべての部材について、支点附近では、ほとんど変わらず、スパン中央附近では、約2倍となる。

c. 以上の傾向は、余材のある場合の方が、わずかに大きくなる

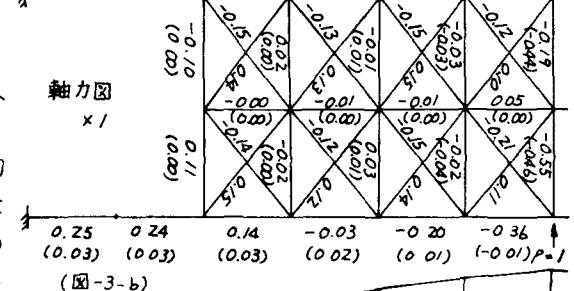
d. 以上のことから、吊り材を1本おきにしても、水平たわみ、

断面力共大きな差はないので、吊り材を1本おきにして解説してよい。

4. 参考文献 F.W.ビューノ他著、成田昌夫訳：コンピュータによる骨組構造解析、培風館

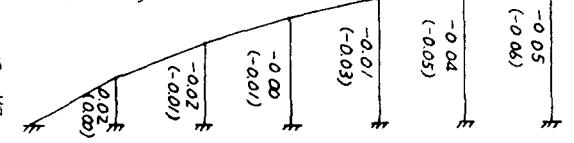


(図-3-a)

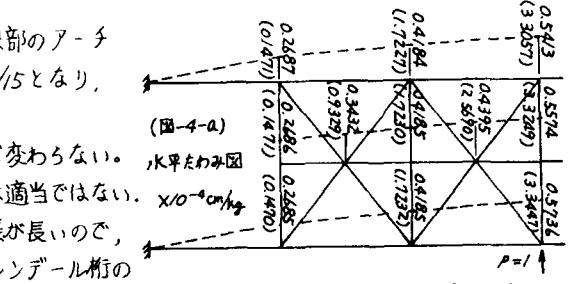


軸力図  
×1

(図-3-b)

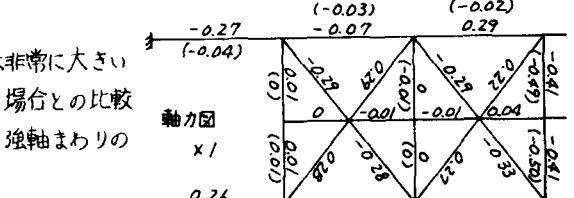


(図-4-a)



水平たわみ図  
×10^-4 cm/kg

(図-4-b)



軸力図  
×1

(図-4-b)

