

曲げを受けるRC断面の確率論的安全性評価について

東北大学 学生員 原 隆一
 東北大学 正会員 尾坂芳夫
 東北大学 正会員 鈴木基行

一まえがき一

現在、構造物や部材の安全性を評価するにあたり、従来の許容応力度設計法における安全率から確率論とその背景としてより合理的に定められ部分安全係数を見出すことがその目標となつてきている。最近、従来の平均値で線形化することによる二次モーメント法を批判する声が高まり、その設計値での線形化を有望とする考え方が研究の中心となつてきた。ここでは曲げを受けるRC断面の安全性評価を設計値での線形化による二次モーメント法を基軸として行ないかつ設計値の意味などについて多少の検証を行なう。

一理論の展開一

今破壊基準が式(1)のような一般式で与えられる時、その設計における安全性指標 β は式(2)ようになる。式(2)

$$g(X_1, X_2, \dots, X_n) = Z = 0 \quad (1)$$

$$\beta = m_Z / \sigma_Z \quad \text{あるいは} \quad m_Z - \beta \sigma_Z = 0 \quad (2)$$

の意味はその平均値が原点($Z=0$)から σ_Z を単位として割つてどのくらい離れているかを示すものである。一般式 $g(\cdot)$ では β を式(2)より求めることができないので $g(\cdot)=0$ 上の点で式(1)を線形化しその平均値、標準偏差を求める。

$$m_Z = g(X_1^*, X_2^*, \dots, X_n^*) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} (m_i - X_i^*) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} (m_i - X_i^*) \quad (3)$$

$$\sigma_Z = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} \sigma_i \right)^2} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \left(\frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} \right) \sigma_i \quad (4)$$

$$\alpha_i = \frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} \sigma_i \left[\sum_{j=1}^n \left(\frac{\partial g}{\partial X_j} \bigg|_{X_j^*} \sigma_j \right)^2 \right]^{-1/2}$$

これを式(2)へ代入すると

$$\sum_{i=1}^n \frac{\partial g}{\partial X_i} \bigg|_{X_i^*} (m_i - X_i^* - \alpha_i \beta \sigma_i) = 0 \quad (5)$$

式(5)が成立するためには式(6)が成立することである。線形化点 X_i^* は式(6)により見出せるわけであるが、 α_i が未知

$$X_i^* = m_i - \alpha_i \beta \sigma_i \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (6)$$

X_i^* の関数であるので繰り返しの計算が必要となるのである。

ところで β をより理解しやすいものにするため $Y_i = (X_i - m_i) / \sigma_i$ という変換を行ない正規化すると β は次のようになる。

$$\beta = \sum_{i=1}^n \left(\frac{\frac{\partial g}{\partial X_i} \sigma_i}{\sqrt{\sum_{j=1}^n \left(\frac{\partial g}{\partial X_j} \sigma_j \right)^2}} \cdot Y_i^* \right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i Y_i^* \quad (7)$$

ここで α_i は $g(\cdot)=0$ なる超平面の方向余弦であり、線形化点 Y_i^* と原点を結ぶベクトルと Y_i^* との接線が直交する場合、式(6)は原点より $g(\cdot)=0$ までの距離を表わす。

一方、 $g(\cdot)=0$ 上の点を設計値とする考え方があつた。これは安全性と経済性両者の観点より言つて最も妥当であらう。しかし $g(\cdot)=0$ を満足座標の組合せは無数に存在するので、その中より最も安全側となるものを見出す必要がある。Ferry Borgesは破壊確率の概念を導入し、破壊領域での P_f を求める種々の体積増加量が最大となる点を設計値とする考え方を示した。Heimischは g の分布が正規分布のような均整の取れた分布の場合、 β を与える点はその点と一致することを示した。本論文では g 関数の構造変数として7つの変数を与え、それらすべてが正規分布の場合と対数正規分布の場合の2ケースを考え、それらから g の分布を推定し、 β を与える点か上記の点とほんのわずかに離れておらず十分の考え方を満足することを示した。(図1, 正規分布のみ示した)

以上の理論より設計値として妥当と思える点と、 β を与える点か同一であるという考え方から出発して、原点

より $\phi(\cdot)=0$ までの長さの最小値を見出すことが本論文の一つの目的であり、
一対象とする断面および関数—

対象とする断面を単筋筋長方形断面とし、鉄筋量は許容応力度設計法による
均り合い鉄筋量とした。破壊基準を表わす関数は、耐力を Whitney の理論に
よる終局曲げモーメント、荷重は断面に加わる曲げモーメントとし次式で与
えられる。

$$g(\cdot) = \lambda_s A_s \left(d - \frac{\lambda_s A_s}{1.7 \lambda_c b} \right) E_k - F \quad (8)$$

確率変数としては、 $\lambda_s, A_s, \lambda_c, b, d, E_k, F$ の 7 個を取り、 E_k は曲げ
モーメント修正係数である。

— β の算定と特性値 μ の線形化—

以上述べた理論と仮定のもとで特性安全率 β と β の関係を示したのが図 2
の実線である。この図は正規分布の場合について荷重の変動係数 $V_F=0.25$ 、
 $V_F=0.35$ の 2 ケースについて描いてある。また $\phi(\cdot)=0$ までの線形化は上記
の F について必要とあり実用的でない。そこで設計値の近傍と思
われる特性値 μ の線形化を行なったのが図 2 の実線である。 β が大きくなる
と多少誤差が大きくなるが許容できる範囲であろう。

—破壊確率の算定—

以上で述べた β ははたしかにある程度の安全性の尺度とはなりうるが、その
値には分布型などといった要素は入っておらず、平均値と標準偏差を基軸に
求められたいもので変動性に関する情報が希薄であるといえる欠点がある。そ
れに比べて破壊確率は、現段階では β と同様相対的な比較にしかならない
とは言え、その値ははるかに安全性に関する情報が多く、かつ信頼性の概念
をつかみやすい。本論文では、構造変数を正規分布とする場合と対数正規分
布とする場合の 2 ケースについて g 関数の分布を推定し P_f を求めた。正規分
布の場合だけ図 3 に示したので参照されたい。

—部分安全係数—

ここでは P_f を基準にして安全性を定め、上記の理論より設計値を求めて
次式のような設計フォーマットに書き直すことにする。 α_k, α_c, F_k は特性値。

$$\frac{1}{\gamma_{nm}} f \left(\frac{\alpha_k}{\gamma_{nk}}, \frac{\alpha_c}{\gamma_{nc}} \right) \geq \gamma_F F_k \quad (9)$$

他は安全係数である。以下 $P_f=10^{-5}$ に対して式 (9) を定めると次のようである。

(1) 正規分布 $\gamma_F=1.6 \quad V_F=0.35$

$$\beta = 3.67 \quad \frac{1}{1.20} f \left(\frac{\alpha_k}{1.20}, \frac{\alpha_c}{1.00} \right) \geq 1.36 F_k \quad (10)$$

(2) 対数正規分布 $\gamma_F=2.0 \quad V_F=0.35$

$$\beta = 4.95 \quad \frac{1}{1.32} f \left(\frac{\alpha_k}{1.50}, \frac{\alpha_c}{1.12} \right) \geq 1.38 F_k \quad (11)$$

—あとがき—

式 (10), (11) の結果はあくまでも一つの試算にすぎず、各確率変数の分布型、パラメータなどが明確に定められ
はじめて意味をもつものである。特に荷重は現在不明点が多くより深くその分布の実態をつかまなければ真の安
全性の評価にはならないことを付け加えて終るとする。

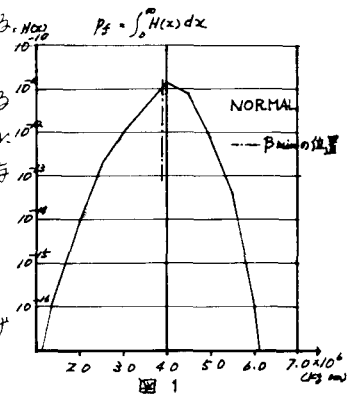


図 1

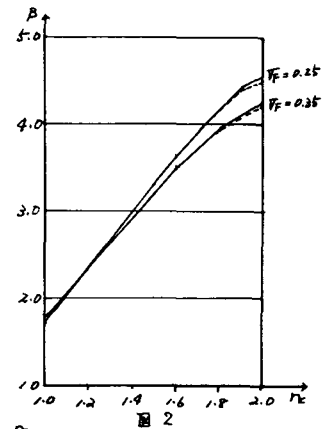


図 2

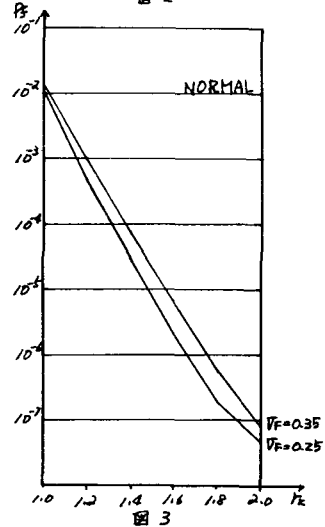


図 3