

ダンパーの付与による 隣接橋梁システムの震動制御

庄司学¹・佐藤壮²

¹筑波大学機能工学系講師(〒305-8573 茨城県つくば市天王台1-1-1) E-mail:gshoji@kz.tsukuba.ac.jp ²(株)構造計画研究所耐震技術部(〒164-0011 東京都中野区中央4-5-3) E-mail:satotake@kke.co.jp

橋梁構造物は並列な構造システムであるため,激甚な地震が作用すると,上部構造の過度の応答や隣接 する上部構造間に衝突が生じる可能性が高くなる.従って,これらの問題を緩和するために,隣接上部構 造間にダンパーを設置するという考え方が提案されている.本研究では,隣接橋梁構造物をジョイントダ ンパーで連結する問題を取り挙げ,系の地震応答を最適に低減するために必要となるダンパーの減衰係数 ならびに連結剛性の設定法に関して検討を行った.理論的展開を論述した上で,本研究で提案する最適化 ルーチンに基づいた試算例を示すことにより,本提案方法の有効性を確認した.

Key Words : Seismic design, seismic performance, joint damper, adjacent bridge systems

1.はじめに

橋梁構造物は並列な構造システムであるため,激 甚な地震が作用すると,上部構造の過度の応答や隣 接する上部構造間に衝突が生じる可能性が高くなる. 従って,これらの問題を緩和するために,隣接上部 構造間にダンパーを設置するという考え方が提案されている¹⁾.

このような並列構造物の制振問題については機械 工学分野における研究を端緒として,建築および土 木工学の分野においても精力的に研究が続けられて いる²⁾⁻⁵⁾.本研究では,特に岩浪らの一連の理論的 研究を参考にして²⁾,隣接橋梁システムをジョイン トダンパーで連結する問題を取り挙げ,系の地震応 答を最適に低減するために必要となるダンパーの減 衰係数ならびに連結剛性の設定法に関して検討を行 った.以下では,理論的展開を論述した上で,本研 究で提案する最適化ルーチンに基づいた試算例を示 すことにより,本提案方法の有効性を確認する.

2.最適な減衰係数および連結剛性の求索

(1) 理論

隣接橋梁構造物を図 - 1 に示すような 2 質点 2 自 由度系でモデル化する.この時,系の運動方程式は *x*₁,*x*₂,*u* を系 1,系 2 の絶対応答変位ならびに入力 変位とすると次式のように求められる.



図 - 1 隣接橋梁システムのモデル化

$$M_{1}\ddot{x}_{1} = -K_{1}(x_{1}-u) - K_{v}(x_{1}-x_{2}) - C_{v}(\dot{x}_{1}-\dot{x}_{2})$$
(1)
$$-C_{1}(\dot{x}_{1}-\dot{u})$$
(1)
$$M_{2}\ddot{x}_{2} = -K_{2}(x_{2}-u) - K_{v}(x_{2}-x_{1}) - C_{v}(\dot{x}_{2}-\dot{x}_{1})$$
(2)
$$-C_{2}(\dot{x}_{2}-\dot{u})$$
(3)

ここで,M, K, C:系の質量,ばね定数,減衰係数, K_v, C_v :ジョイントダンパーの連結剛性と減衰係数である.今,系が調和入力のもとに調和振動していると仮定すると,系1,2の絶対加速度応答倍率および相対変位応答倍率は次式のようになる.

$$\left|\frac{\ddot{x}_{1}}{\ddot{u}}\right| = \psi_{\ddot{x}_{1}}(\omega), \ \left|\frac{\ddot{x}_{2}}{\ddot{u}}\right| = \psi_{\ddot{x}_{2}}(\omega)$$
(3)



図 - 2 ダンパーの最適な減衰係数 C_v および連結剛性 K_v の決定フロー(最適化ルーチン)

$$\left|\frac{x_1 - u}{u}\right| = \psi_{x_1 - u}(\omega), \ \left|\frac{x_2 - u}{u}\right| = \psi_{x_2 - u}(\omega) \tag{4}$$

いずれも調和入力の固有円振動数 ∅の関数になって いる.

次に,想定する入力地震動の加速度波形 $\ddot{x}_{a}(t)$ な らびに変位波形 x_e(t)のフーリエ振幅スペクトル $F^{\ddot{x}_s}(\omega)$, $F^{x_s}(\omega)$ を計算し, これらを式(3)および式 (4)より求められた応答倍率に掛け合わせ,「擬似 的な」応答倍率を以下のように求める.

$$\Psi_{\ddot{x}_{1}}(\omega) = \psi_{\ddot{x}_{1}}(\omega) \cdot F^{\ddot{x}_{s}}(\omega), \Psi_{\ddot{x}_{2}}(\omega) = \psi_{\ddot{x}_{2}}(\omega) \cdot F^{\ddot{x}_{s}}(\omega) \quad (5)$$

$$\Psi_{x_{1}-u}(\omega) = \psi_{x_{1}-u}(\omega) \cdot F^{x_{s}}(\omega), \Psi_{x_{2}-u}(\omega) = \psi_{x_{2}-u}(\omega) \cdot F^{x_{s}}(\omega) \quad (6)$$

入力地震動の加速度波形 $\ddot{x}_{g}(t)$ ならびに変位波形 $x_{\mu}(t)$ のフーリエ振幅は非定常な入力を調和振動成 分に分解した時の円振動数 ^ω ごとの振幅特性を表し ているので,これらを定常調和入力に基づいた応答 倍率 $\psi_{x}(\omega)$, $\psi_{x-u}(\omega)$ に掛け合わせて得られた関数 $\Psi_{x}(\omega)$, $\Psi_{x-u}(\omega)$ は,入力地震動に対する系の応答 の感度を表す.以下では,これらを擬応答倍率と呼 ぶこととし,これに基づいてダンパーの最適な減衰 係数 C_{y} ならびに連結剛性 K_{y} の決定方法を提案する. また,上述した応答倍率および擬応答倍率はいずれ も入力の円振動数 ∞ に関する関数として表現したが, 円振動数 @ を周期 T や振動数 f に置き換えて表現 することも当然可能である.

(2) 最適化ルーチン

図-2 には,入力地震動のフーリエ振幅スペクト ルならびに系の応答倍率を用いて,ジョイントダン パーの最適な減衰係数 C_{v} および連結剛性 K_{v} を決定 するフローを示している.ここでは,絶対応答加速 度に着目した場合の例を示しているが、提案する最 適化ルーチンは入力地震動を想定すれば,いずれの 応答種別に対しても適用可能である.

最適化ルーチンのポイントは,(1)で述べた系1, 系2の擬応答倍率を計算し,これらのピーク値が最 小となるようにジョイントダンパーの減衰係数*C*, と連結剛性 K_{v} をパラメトリックに変化させ,決定 するという点にある.本提案方法によれば,想定す る入力地震動に対して隣接橋梁システムの中の着目 する地震応答が最小となるようにダンパーの減衰係 数*C*、と連結剛性*K*、を決定できる.入力地震動に関 しては時刻歴波形あるいはフーリエ振幅のかたちで 与えられなければならない.系1と系2が非連結の 場合の系1,系2の動特性(固有円振動数,減衰定 数)も同様に与える必要がある.

3.最適化ルーチンに基づいた試算例

(1) 最適な減衰係数および連結剛性の求索

最適化ルーチンの枠組みの中で,ダンパーの減衰 係数 C_x および連結剛性 K_x を変化させた場合の系の 地震応答の低減効果を試算した,応答低減の指標と して、次式のように、規準化絶対加速度擬応答倍率 化最大絶対加速度擬応答倍率 ናΨ, , 規準化最大相対 変位擬応答倍率 $\mathcal{G}_{\Psi_{u}}$ を定義した $\eta_{\Psi_{u}}$ および $\eta_{\Psi_{u}}$ は ダンパー付与による系1,系2ごとの最大応答の影 響を示した指標であり、一方、
らΨ。および
らΨ。」は全 体系の最大応答に対する影響を表している.

$$\frac{\left|\Psi_{\tilde{x}_{1}}(\omega)\right|_{\max}}{\left|_{nl}\Psi_{\tilde{x}_{1}}(\omega)\right|_{\max}} = \eta_{\Psi_{\tilde{x}_{1}}}, \frac{\left|\Psi_{\tilde{x}_{2}}(\omega)\right|_{\max}}{\left|_{nl}\Psi_{\tilde{x}_{2}}(\omega)\right|_{\max}} = \eta_{\Psi_{\tilde{x}_{2}}}$$
(7)

1

$$\frac{\left|\Psi_{x_{1}-u}(\omega)\right|_{\max}}{\left|_{nl}\Psi_{x_{1}-u}(\omega)\right|_{\max}} = \eta_{\Psi_{x_{1}-u}}, \frac{\left|\Psi_{x_{2}-u}(\omega)\right|_{\max}}{\left|_{nl}\Psi_{x_{2}-u}(\omega)\right|_{\max}} = \eta_{\Psi_{x_{2}-u}}$$
(8)

$$\frac{\max\left\|\Psi_{\tilde{x}_{1}}(\omega)\right\|_{\max},\left|\Psi_{\tilde{x}_{2}}(\omega)\right\|_{\max}}{\max\left(\left\|u\right\|_{\kappa_{1}}\left(\omega\right)\right\|_{\max},\left\|u\right\|_{\kappa_{2}}\left(\omega\right)\right\|_{\max}}\right)} = \zeta_{\Psi_{\tilde{x}}}$$
(9)

$$-\frac{\max\left[\left|\Psi_{\mathbf{x}_{1}-u}\left(\omega\right)\right|_{\max},\left|\Psi_{\mathbf{x}_{2}-u}\left(\omega\right)\right|_{\max}\right)}{\max\left[\left|n^{l}\Psi_{\mathbf{x}_{1}-u}\left(\omega\right)\right|_{\max},\left|n^{l}\Psi_{\mathbf{x}_{2}-u}\left(\omega\right)\right|_{\max}\right]} = \varsigma_{\Psi_{\mathbf{x}-u}}$$
(10)

ここで ,
$$\left|\Psi_{\vec{x}_1}(\omega)\right|_{\max}$$
 , $\left|\Psi_{\vec{x}_2}(\omega)\right|_{\max}$, $\left|\Psi_{x_1-u}(\omega)\right|_{\max}$, $\left|\Psi_{x_2-u}(\omega)\right|_{\max}$: ダンパーを付与した場合の系 1 , 系 2

ISCE





(b) 系1の固有周期が T_1 =0.8sec,系2の固有周期が T_2 =1.6secの場合

図 - 3 ダンパーの減衰係数 C_{ν} および連結剛性 K_{ν} を変化させた場合の規準化最大絶対加速度擬応答倍率 $G_{\Psi_{x}}$ (左側) および規準化絶対加速度擬応答倍率 $\eta_{\Psi_{x}}$ (中央:系1,右側:系2)の変化

の絶対加速度擬応答倍率ならびに相対変位擬応答倍 率のピーク値, $|_{nl}\Psi_{x_1}(\omega)|_{max}$, $|_{nl}\Psi_{x_2}(\omega)|_{max}$, $|_{nl}\Psi_{x_1-u}(\omega)|_{max}$, $|_{nl}\Psi_{x_2-u}(\omega)|_{max}$:ダンパーなしの場合 の絶対加速度擬応答倍率ならびに相対変位擬応答倍 率のピーク値である.

ここで,図-3には,入力地震動として上町台地 地盤 3-24EW 波を想定し,系1および系2の非減衰 固有周期 T_1, T_2 が $(T_1, T_2) = (0.8 \text{sec}, 0.4 \text{sec})$, (0.8 sec, 1.6 sec)となる隣接橋梁システムを対象として取り挙 げた場合の S_{Ψ_x} および η_{Ψ_x} の変化を示す.系の減衰 定数 h_1 , h_2 は $h_1 = h_2 = 0.02$ と仮定しており,最適化 ルーチンにおいてダンパーの減衰係数 C_v および連 結剛性 K_v は $C_v = 0 \sim 10 \text{MNsec/m}$, $K_v = 0 \sim 50 \text{MN/m}$ の範囲で変化させた.

なお,上町台地地盤 3-24EW 波は大阪市の直下に ある上町断層系が連動して活動した場合の上町台地 地盤における想定地震動であり,大阪市土木・建築 構造物震災対策技術検討会において検討されたもの である⁶⁾.これは強震動地震学の近年の急速な進展 を反映して構造物を立地する地域に影響を及ぼしう る断層運動やプレート運動を考慮した上で,想定地 震動を決める方法が構造物の耐震設計の今後の方向 性ではないかと考え,上述したような入力地震動を 想定した.

このように,想定地震を設定した上で対象とする 隣接橋梁システムのそれぞれの系の動特性を設定で きれば,最適化ルーチンに基づいて,地震応答を最 も効率的に低減するために必要となるダンパーの減 衰係数 C_v および連結剛性 K_v を,図-3から ς_{Ψ_s} お よび η_{Ψ_s} が最小値となる C_v および K_v の組み合わせ を求索することによって求めることができる.

(2) 系の動特性の影響

次に,系1,系2の固有周期を変化させ,これら の全ての組み合わせ (T_1,T_2) に対して ς_{Ψ_x} , η_{Ψ_x} なら びに $\varsigma_{\Psi_{x-u}}$, $\eta_{\Psi_{x-u}}$ の分布図を作成し,それぞれの分 布図に基づいてダンパーの最適な減衰係数 C_v およ び連結剛性 K_v を求め,この時の ς_{Ψ_x} , η_{Ψ_x} ならびに $\varsigma_{\Psi_{x-u}}$, $\eta_{\Psi_{x-u}}$ をコンター図のかたちで表現した.図 -4は,図-3と同様に上町台地地盤 3-24EW 波を 想定し,系の減衰定数 h_1 , h_2 を $h_1=h_2=0.02$ と仮定 した場合の結果を示したものである.これによれば, 入力地震動の違いによる影響,絶対加速度応答,相 対変位応答などの応答種別ごとに相違,全体系とし て応答低減可能な程度,2つの系の各々の応答低減 の程度などに関する情報が得られ,ジョイントダン パーの連結による隣接橋梁システムの地震応答低減



図 - 4 最適な減衰係数 C_v および連結剛性 K_v となる場合の S_{Ψ_v} , η_{Ψ_v} ならびに $S_{\Psi_{uv}}$, $\eta_{\Psi_{uv}}$ のコンター

効果を極めて効率的に検討することが可能となる.

4. 結論

本研究では,隣接橋梁システムをジョイントダン パーで連結する問題を取り挙げ,系の地震応答を最 適に低減するために必要となるダンパーの減衰係数 ならびに連結剛性の設定法に関して検討を行った. 得られた知見をまとめると以下の通りとなる.

1)入力地震動のフーリエ振幅スペクトルを系の応 答倍率に掛け合わせることによって入力地震動の影 響を加味した「擬応答倍率」を求め,このピーク値 が最小となるように隣接橋梁システム間のダンパー の最適な減衰係数と連結剛性を決定するルーチンを 提案した.

2)ダンパーの減衰係数*C*,ならびに連結剛性*K*,を 変化させ,規準化絶対加速度擬応答倍率 η_{Ψ_x} ,規準 化最大絶対加速度擬応答倍率 ς_{Ψ_x} ,ならびに規準化 相対変位擬応答倍率 $\eta_{\Psi_{x-u}}$,規準化最大相対変位擬 応答倍率 $\varsigma_{\Psi_{x-u}}$ の分布図を作成することによってダ ンパーの最適なパラメータを試算した.

3)系 1,系 2の固有周期 T_1 , T_2 を変化させた場合 の η_{Ψ_x} , ς_{Ψ_x} ならびに $\eta_{\Psi_{x,u}}$, $\varsigma_{\Psi_{x,u}}$ の分布図を作成し, それぞれの分布図に基づいてダンパーの最適な減衰 係数 C_v および連結剛性 K_v を求め,この時の η_{Ψ_x} ,

 ς_{Ψ_x} ならびに $\eta_{\Psi_{x-u}}$, $\varsigma_{\Psi_{x-u}}$ をコンター図のかたちで表現した.

4)1)から3)で示した提案方法に基づくと,入力 地震動の違いによる影響,絶対加速度応答,相対変 位応答などの応答種別ごとに相違,全体系として応 答低減可能な程度,2つの系の各々の応答低減の程 度などに関する情報が得られ,ジョイントダンパー の連結による隣接橋梁システムの地震応答低減効果 を効率的に検討することが可能となる.

参考文献

- 1) Kawashima, K. and Unjoh, S.: Seismic Response Control of Bridges by Variable Dampers, *Journal of Structural Engineering*, ASCE, Vol.120, No.9, pp.2583-2601, 1994.
- 2) 岩浪孝一,鈴木浩平,背戸一登:ダンパとばね で連結された並列構造物の制振法,日本機械学会 論文集(C編),59巻,566号,pp.2975-2980, 1993.10.
- 3) 蔭山満,安井譲,背戸一登:連結制振の基本モ デルにおける連結バネとダンパーの最適解の誘導, 日本建築学会構造系論文集,第 529 号,pp.97-104, 2000.3.
- 4) Luco, J. E. and De Barros, F. C. P. : Optimal Damping between Two Adjacent Elastic Structures, *Earthquake Engineering and Structural Dynamics*, 27, pp. 649-659, 1998.
- 5) Iemura, H., Igarashi, A. and Inoue, Y. : Dynamic Response Control of Real Size Structural Systems with Active Mass and Joint Dampers, *Procs. of the 2nd World Conference on Structural Control*, Vol.2, John Wiley & Sons, pp.1493-1500, Kyoto, Japan, 1998.
- 6)大阪市土木・建築構造物震災対策技術検討会: 同検討会報告書, 1997.3

(2003. 9.11. 受付)