

# ASI-Gauss法を用いた地震崩壊解析システムの開発 —解析コードの検証—

Development of Seismic Collapse Analysis System using ASI-Gauss Technique -Verification of Analytical Code-

○非 片平 直樹(筑波大院), 正 磯部 大吾郎(筑波大), 非 井根 達比古(防災科学技術研究所), 非 梶原 浩一(同左)

Naoki KATAHIRA (Graduate School, Univ. of Tsukuba), Daigoro ISOBE (Univ. of Tsukuba),

Tatsuhiro INE (NIED), Koichi KAJIWARA (NIED)

## 緒言

日本では、常に地震の脅威にさらされており、今後発生する大地震による被害を最小限にするためにも、耐震性の高い構造物を設計・建造することは必要不可欠である。

現在、数値震動台と呼ばれる、構造物から都市空間全体までの地震による被害をシミュレーションできるシステムの開発が進められており、このシステムの完成に向けて、実大モデルを用いた実験やミクロ・マクロモデルによる高精度な解析システムが必要とされている。

マクロモデルを用いた場合においても、地震による構造物の崩壊現象を厳密に再現するためには、

- ・部材レベルの挙動を一から追うことで構造物全体の挙動をシミュレートできること
- ・3次元モデルで解析を行うこと

・動的な解析を行えること

・部材の破断や接触といった現象を表現できること

といった要件が必要である。本研究では、ASI-Gauss法[1]を支持点加振[2]に基づいた地震応答解析プログラムに導入し、はり要素を用いたマクロモデル解析においても、実際の構造物に起る挙動を短時間でシミュレーションすることが可能で、上記の要件を満たすような地震崩壊解析システムの開発を目的としている。

## ASI-Gauss法

### 弾性域の場合

- ・1部材を2要素に分割
- ・ガウス積分点にて応力評価
- ⇒ 2点積分法の精度を得ることが可能

### 塑性域の場合

線形チモシェンコはり要素の物理的等価関係[3]を用いて、塑性ヒンジの位置に応じて数値積分点をシフト  
⇒ 最適な位置で応力を評価可能

弾性域・塑性域どちらの場合でも、十分な荷重・変位解を得られる

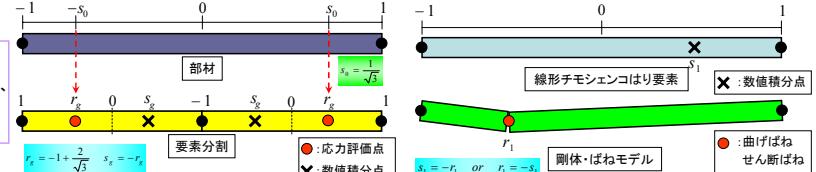


図1 ASI-Gauss法での弾性域における積分点位置

### ASI-Gauss法の収束性の確認

#### 解析対象

1層1スパン骨組モデル (図3・表1)

#### 解析条件

時間積分法 : Newmarkの $\beta$ 法 ( $\beta = 4/9$ )

時間増分 : 5 [ms]

入力加速度 :

JMA-Kobe EW成分 × 1.5 (X軸方向)

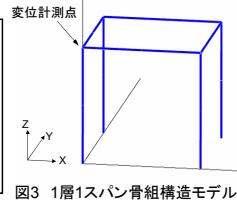


表1 解析対象の部材性状

ヤング率	206.0 (GPa)
ボアン比	0.3
密度	$7.900 \times 10^6$ (kg/mm <sup>3</sup> )
降伏応力	245.0 (MPa)
部材長	2000 (mm)
部材断面積	2500 (mm <sup>2</sup> )
X軸まわり断面2次モーメント	$5.208 \times 10^6$ (mm <sup>4</sup> )
Y軸まわり断面2次モーメント	$5.208 \times 10^6$ (mm <sup>4</sup> )

#### 計測点における変位の時刻歴 (図4)

○高い収束性を有している

通常法64要素解析 : 約110分

OASI-Gauss法2要素解析 : 約5秒

[CPU: Core2 Duo E6300 (1.86GHz × 2) メモリ: 3GB]

短時間で高精度な解を得ることが可能

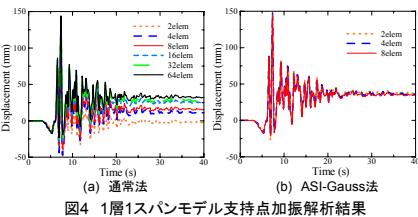
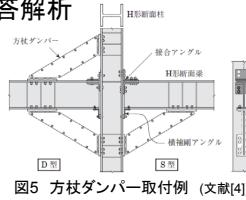


図4 1層1スパンモデル支持点加振解析結果

## 方柱ダンパーを用いた骨組構造の応答解析

### 方柱ダンパー[4]とは (図5)

地震エネルギーを吸収し、梁や柱を弾性域に留めることを目的とした部材



ASI-Gauss法を用いて、方柱ダンパーの効果を定性的に検証

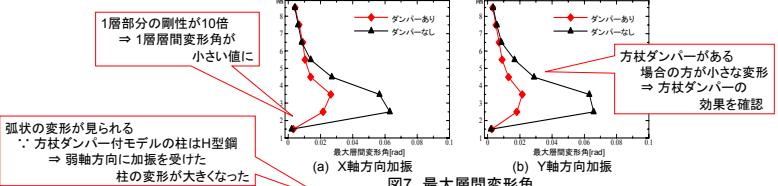


図7 最大層間変形角

### 解析対象

#### 文献[5]内

- ・方柱ダンパーを用いた8層の事務所建築設計例(図6)
- ・方柱ダンパーを用いていない従来型骨組モデル

#### 解析条件

入力加速度 :

EI Centro NS波 (X軸方向のみ、Y軸方向のみ、1軸加振)

時間増分 : 10[m/s]

#### 特記事項

1. 方柱ダンパーは座屈拘束要素 :

断面力増分は軸力項のみを計算する

2. 1層の柱について : 断面積・断面2次モーメントを10倍

(\*: 基礎部の強固さの表現)

3. ピン支持となっている梁・柱接合部 : 剛接と仮定

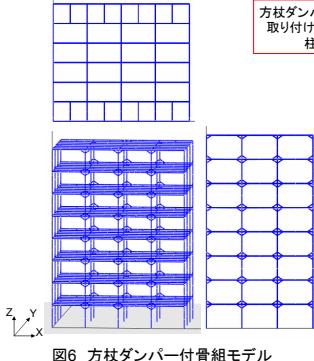


図6 方柱ダンパー付骨組モデル

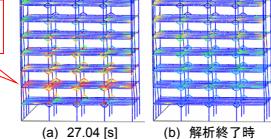
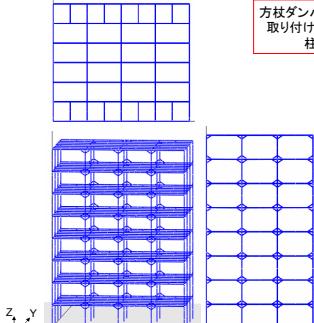


図8 方柱ダンパー付X軸方向加振

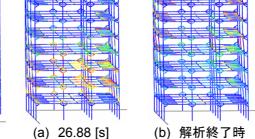


図8(b) 解析終了時

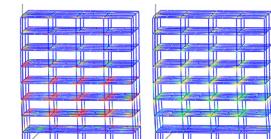
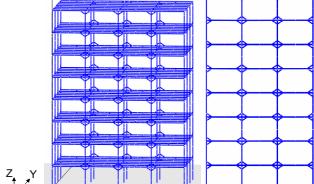


図9 従来型骨組X軸方向加振

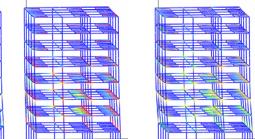


図9(b) 解析終了時

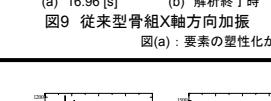
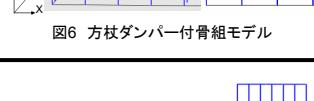


図10 方柱ダンパー付Y軸方向加振

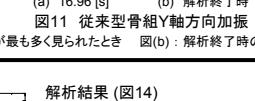


図10(b) 解析終了時

図(a) : 要素の塑性化が最も多く見られたとき

図(b) : 解析終了時の様子

## 大規模骨組構造の地震崩壊解析

### 部材の破断や接触を表現するアルゴリズムを導入

#### 破断アルゴリズム

曲げ変形によって  
部材の軸方向にひずみ  $\epsilon_b$  が生じると仮定

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z$  : 単純引張による軸方向のひずみ

$\epsilon_{z0}$  : 破断限界値

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/2)} - 1$

$L'$  : 断面長  
 $L$  : 断面初期長  
 $D$  : 断面断面積  
 $\theta$  : 断面断面モーメント

$\epsilon_{bx} = \frac{M_x}{E_I}$   $\epsilon_{by} = \frac{M_y}{E_I}$

$M_x$  : 軸方向曲げモーメント  
 $M_y$  : 断面回転モーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_z = \frac{M_z}{E_I}$

$M_z$  : 断面曲げモーメント  
 $E_I$  : 断面回転剛性

$\epsilon_{z0} = 0.22$

$\epsilon_{bx} + \epsilon_{by} + \epsilon_z \geq \epsilon_{z0}$  ➡ 破断

$\epsilon_z = \frac{L'}{L} - 1 - \frac{D\theta}{2L} - \frac{\theta}{2\sin(\theta/$