地盤工学研究室				戸嶋盛雄
指	導	教	員	杉本光隆

<u>1.はじめに</u>

これまで現場実測データを適用した検証によ リ,シールド機動力学モデルは単胴型,中折れ 対応型ともに実際のシールド挙動を再現可能で あることが確認されている.しかし,これまで 用いていた地盤物性値は,地質調査報告書や経 験式などの数値を参考に決めていたが,場合に よっては 10 倍程度の幅を持っていることがあ った.そこで,地盤物性値の中でシールド挙動 に大きな影響を与え,かつ,不明確な地盤反力 係数を対象として,シールドを地盤に押し当て る中折れ実験を行い,地盤物性値を逆解析した.

<u>2.解析方法</u>

本研究の手順を以下に示す.

(1) 施工条件の推定(シミュレーション)

直線区間におけるシールドの実測挙動と解析 挙動を比較することにより,余掘り有効率 *R_{RE}* を推定する(直接探査法).

(2) 地盤物性値の逆解析

(1)より得られた R_{RE}を入力値として,側方静 止土圧係数 K_{H0},地盤反力係数 k_H, k_V,主働土 圧係数 K_{Ha}, K_{Va},受働土圧係数 K_{Hp}, K_{Vp}を逆 解析する.

<u>3.現場概要</u>

解析区間:直線区間(2550~2578Ring) 平面線形:直線,縦断線形:下り0.06% 土被り:13.42~13.53m

地盤:トンネルは軟弱地盤の下部有楽町層粘性 土層上部(Ylcu 層:N 値=0)と下部有楽町層 粘性土層下部(Ylcl 層:N 値=0~6)の境界に 位置する.

シールド:泥土圧式 V 中折れシールド

<u>4.シュミレーション結果(挙動予測)</u>

(1) 現場実測データは直線区間にも関わらず、
図-1 の *M_{3p}*のように右向きのジャッキ水平モ
ーメントを作用させていた.そこで、トンネル

横断方向の 20°の傾斜地盤を想定するととも に軟弱地盤を考慮し地盤物性値を決定した.そ の結果,図-2の、、に示すように軟弱地盤の影 響でシールド機は蛇行しているものの,ヨーイ ング角の解析値と実測値はほぼ一致した. (2) 図-2 の pより,現場実測データはシール ド上向きであるのに対して,図-1の M3qのよう にジャッキ鉛直モーメントは下向きとなってい る所があり,通常では想定できない状態であっ た.そこで,通常,法線方向土圧に動摩擦係数 を乗じて算出されるスキンプレート周りの軸方 向動摩擦力を動的付着力で与えた.下層より上 層の方が軟弱で変形しやすいことから、上層の スキンプレート周りの動的付着力を大きく設定 した.その結果,距離程 2550m までは,ピッ チング角解析値と実測値はほぼ一致していたが, それ以後は実測値より解析値は下向きとなり、 最終値で 25min ほど下向きとなった.これは地 層構造が変化したこと、地盤物性値が変化した ためであると考えられる.

(3) シールドの軌跡について,図-3より縦断線 形は距離程 2550m までは実測値と解析値が一 致しているが,最終値では約 10cm の差があっ た.なお,平面線形はほぼ一致していた.

以上から,シールド機動力学モデルによる超 軟弱地盤中のシールド挙動は実際のシールド挙 動をほぼ表現できたといえる.なお,直接探査 法により,下側90°の範囲で,余掘り有効率0% と推定した.

<u>5.逆解析結果</u>

カの釣合い式として,水平中折れによる影響 がもっとも大きい水平方向モーメント *M_p*,お よび,施工条件の影響が少ない前胴に着目した.

シールド機動力学モデルに,左折れ中折れ実 験の中折れ開始(IS=136)から載荷ピーク (IS=146)までのデータを適用して,前胴の水 平モーメント Mp を求めた.水平モーメントと 関係する作用力は,中折れジャッキ力(F32)とス キンプレート作用力(F3)で,水平モーメントの 合計(F0)が0となる値が最適な物性値となる. なお,シールド周囲がN値0~2の軟弱粘性土 地盤であるので,実際には地山とシールドが密 着していると考え,余掘り有効率を全周0%と した.得られた結果を図-4に示す.

この結果,側方静止土圧係数 *K_{H0}*,主働土圧 係数 *K_{Ha}*,*K_{Va}*,受働土圧係数 *K_{Hp}*,*K_{Vp}*は既往 の経験式と,あまり変わらなかったが,地盤反 力係数 *k_H*,*k_V*は既往の経験式の3~4倍となっ た.これは,既往の経験式は余掘りの影響を含 んだ地盤反力係数を対象としていて,乱されて いない地盤の地盤反力係数を過小評価している こと,現場の孔内水平載荷試験等で得られる地 盤反力係数に対して,トンネル周辺の地盤反力 係数にはスケール効果があること等のためであ ると考えられる.

<u>6.今後の課題</u>

前胴の水平モーメント(*M_p*)を用いて,逆解析 を行ったが,複数の力の釣り合い式を選択でき るようにプログラムを改良する.

