3層木造住宅の外構面下層切り出し試験体に対する性能検証

第1報 実験概要と損傷過程

正会員 〇西 崚汰*1, 同 上段 聖也*1, 同 長江 拓也*1, 同 高橋 武宏*2, 同 梶原 浩一*2 同 山田 祥平*3, 同 柏 尚稔*4, 同 林 和宏*5, 同 井上 貴仁*2

2.構造-7r木質構造〔実大建物挙動〕

柱,筋交い,接合金物,サイディングボード,石膏ボード,シャッター

1. はじめに

木造住宅の耐震性評価において、骨組変形に伴 い進行する損傷過程と補修性、機能損失と継続使 用性等の観点から,資料の蓄積が必要である。首 都圏レジリエンス PJ(2017 年度~2021 年度)の 中で実施されるE-ディフェンスを用いた3層木 造住宅実験(図1)の予備調査の役割を意図し、 外構面の切り出し試験体に対する,正負交番繰り 返し載荷実験を 2018 年1月に実施した。本稿で は、実験概要および損傷過程について報告する。



図1 震動台上の試験体(2019年2月予定)

2. 実験概要

対象の木造住宅は軸組構法である。外構面につ いての面内載荷実験は,不二サッシ株式会社にお いて運用される F 型層間変位試験装置を使用した (図2)。建物の地震時層間変形に対するカーテン ウォールの追従性,各種性能を検証する装置で, 不動床と可動床 1-3 の各床にファスナーを固定し てカーテンウォールを施工し,可動床 1-3 を制御 することで所定の層間変形角を与える。静的載荷 および動的載荷が可能である。本実験では、対象 とする3層住宅の地震応答時の1次モード等価高 さを3階床位置と仮定し,下層2層を取り出した。 設置状況を図3に示す。基礎を可動床1に固定し, 3 階床位置の梁中央を可動床 2 にピン接合で固定

した。実験において,正載荷では可動床1は正面 左,可動床2は正面右へ同一変位量を与える。不 動床位置には,試験体面外への触れ止めを施した。

図4に製作状況を示す。通常の手順に従い、骨 組,内外装,サッシュ・シャッターの順で施工し た。図5に骨組詳細を示す。基礎は鉄筋コンクリ ート製で通常配筋に加えて、直下の 400H 鋼梁に 溶接したアンカー筋を配した。400H 鋼梁を可動床 1に固定した。骨組は、土台、柱、梁、まぐさから 構成される。骨組接合部の固定には現在一般的に 流通する金物を用いた。立面中央位置の耐力壁に





Performance Assessment for a Test Specimen Extracted from the Lower Part of a Three-Story Dwelling Part.1 Damage Process and Hysteretic Behaviors in the Force-Deformation Relation Ryota NISHI, Seiya UWADAN, Takuya NAGAE, Takehiro TAKAHASHI, Koichi KAJIWARA, Syohei YAMADA, Hisatoshi KASHIWA, Kazuhiro HAYASHI, Takahito INOUE







上端部ファスナー __ロードセル $H\text{--}200\times200\times8\times12$ ーホールダウン金物(35kN用) .841 ン金物(35kN用) Z2 ▽ 690 ウン金物(M16-L800 50kN用) H-400 × 400 × 13 × 21 -ボルト(M12L=400)×5本 <u>Z1</u> 105 705 **Z0** ▽ Rib PL t=12 100 900 900 900 900 900 900 100 5.600 図 5 骨組詳細

は、たすき掛け筋交いが組み込まれている。柱と 土台は 105×105, 窓枠は 105×40, 筋交いは 30× 90 とした。土台はアンカーボルト(M12×400)と角 座金(40×40×t4.5)で基礎に固定した。全ての1階 柱脚は、ホールダウン金物(M16-L800, 50kN用)に おいて固定した。基礎は外柱位置において直交方 向(図5の奥側)に400 mmの幅を有しており, 外柱は柱裏側にホールダウン金物を設置した。全 て筋交いの両端を 1.5 倍用筋交いプレートで柱に 固定した。1階柱頭と2階柱脚はホールダウン金 物(35kN用)において接合した。耐力壁には厚さ 9mmの構造用合板を, N50 釘 (100mm ピッチ) で固定した。その上に胴縁を介して窯業系サイデ ィングを固定した。内壁は石こうボード(t=15, ボードビスは 200mm ピッチ), 仕上げはクロス貼 りとした。

載荷スケジュール(表1)は Step 1-13 からなり, 可動床1および可動床2の水平変位の和を16mm (8mm×2)から徐々に上げて行き, 最終の Step 13 では 266mm (133mm×2)を与えた。Step1, 3, 5, 7, 9,

(a)1階柱脚・接合金物 (b)構造用合板・釘固定 (c)1階上部まぐさ (d)石膏ボード・養生 (e)シャッター取り付け

図4 製作状況

表1 載荷スケジュール

Step	変位制御	総変位量 =可動床1+ 可動床2 (mm)	2層木造骨組	
			公称全体雾	を形角 (rad)
1	静的	46	0.002	4/256
2	動的	10	0.003	1/350
3	静的	24	0.004	1/237
4	動的			
5	静的	40	0.007	4/4 4 2
6	動的	40	0.007	1/142
7	静的	90	0.014	4/74
8	動的	80	0.014	1/1
9	静的	120	0.021 1/48	4/40
10	動的			1/40
11	静的	160	0.029 4/26	1/26
12	動的		0.020	1/30
13	静的	266	0.047	1/21

11,13の静的載荷と、同水平振幅を最大値として めざす動的漸増載荷(周期約2.5秒)のStep2,4,6, 8,10,12を交互に実施した。表には、可動床1と 可動床2の総変位量を全体高さ5.69mで除した値 を全体変形角として示している。

3. 実験結果と損傷観察(層間変形角と損傷状況)

計測値に基づく、骨組水平変位と層間変形角の 分布状況を図6に示す。層間変形角について、1 層目の値 R_1 が2層目の値 R_2 の2倍をやや超えて おり、1層目に変形が集中した様子が分かる。上 部の治具の接合に若干ガタ生じ、予定の全体変形



角を少々下回ったが,最終の Step 13 まで問題な く載荷を実施できた。以降では,Step 数と対応す る層間変形角ごとに,損傷観察結果を詳述する。 図 7 に参照する損傷観察位置を示す。



四7損傷観察位置

▶<u>動的加力</u>内壁側:変化なし。外壁側:目立った 損傷は見られなかった。

(2) Step3 (R₁=0.0043rad, R₂=0.0018rad), Step4

▶動的加力 内壁側: 亀裂の伸展・拡幅が見られた。 手による確認で外柱のホールダウン金物のボルト にゆるみはなかった。外壁側:目立った損傷は見 られなかった。

(3) Step5 (R₁=0.0076rad, R₂=0.0034rad), Step6

<u>▶動的加力</u>内壁側: 亀裂の伸展がみられた。外壁 側:目立った損傷は見られなかった。

(4) Step7 (R₁=0.0161rad, R₂=0.0065rad), Step8

▶動的加力 内壁側: 亀裂の伸展・拡大した。土台と柱脚の隙間が顕著となった。外壁側:加振終了後も,(M)左側の隙間が残ったままとなった。上側の外装材が2mmほど浮き上がり,隙間の幅は1.1 mmとなった(図8Step8a)。(C)右下に0.08mmの 亀裂が生じた。

(5) Step9 (R₁=0.0235rad, R₂=0.0118rad), Step10

<u>
・静的加力</u>内壁側: 亀裂の伸展, 拡大, 連結が見られた。通し柱が顕著にたわんでいることが確認された(図8Step9a)。外柱のホールダウン金物の柱固定部のビス等に緩みは見られなかった。RC基礎におけるアンカーボルト固定位置に少々ひび割れが見られた。外壁側:(C)の右下,(D)の右下, 左下の外装材に亀裂が生じた。(C)右側の目地材は前



図 8 損傷状況

ステップよりさらに伸びていた。上部の目地も伸 びていた。外装材の境界(M)の左下側の外装材に 圧壊が生じていた。シャッターのフレームは柱と 同様に傾斜し,シャッター幕の下端部が傾いたが, 動作には問題なかった。

▶動的加力 内壁側: 亀裂の伸展・拡大・連結が見られた。外壁側: 加振終了後, (M)左側の隙間と剥がれが残留した(図8 Step10a)。上側の外装材が約2 mm 出っ張り, 隙間の幅は 1.1 mm となった。(N)付近の外装材を固定していたビス数本が浮き上がっていた。

(6) Step11 (R,=0.0303rad, R₂=0.0189rad), Step12 <u>) 静的加力</u>内壁側: 亀裂の伸展・拡大・連結が見 られた。1 階では(H), (L)右側の窓枠から切り離さ れた石膏ボードが前にはらみ出してきていた(図 8 Step11a)。外壁側:(C)の左上, 左下,(D)の右上, 右下に新たな亀裂が生じた。(M)左の圧壊してい た箇所が剥落した(図 8 Step11b)。(C)右の目地 が引張側では切れ始め, 圧縮側でははみ出ていた。 (O)において外装材が前にはらみ出ることで相対 的にビスが埋没した。シャッターのフレーム傾斜, シャッター幕の下端部の傾きはより顕著になった が,動作には問題なかった。

▶動的加力 内壁側:静的加力時にはらみ出して いた(C),(D)間のボードが完全に剥離した。剥落し た石膏ボードを留めていたビスが破断した。内部 監察のために全て取り除いたところ,中柱のアン カーボルトの緩み(図8 Step12a)が生じていた。 また,柱と筋交いを固定する筋交いプレートの塑 性変形,局所湾曲(図8 Step12b)が確認できた。 ビスの緩み,ビス周りにおけるプレートの亀裂等 は見られなかった。外壁側:切れた目地部に顕著 な隙間ができていた。(N)付近のビス数本は加振終 了後に約 20mm 浮き上がった状態となった。

(7) Step13 (R₁=0.078rad, R₂=0.0091rad)

*1	名古屋大学
*2	防災科学技術研究所
*3	日建設計
*4	国土交通省国土技術政策総合研究所
*5	豊橋技術科学大学





Step11a



Step12b



Step12a



Step13a

Step 15

図8損傷状況(つづき)

た。シャッター幕については,開ける際は動作した。閉める際(降ろす際)には傾斜したフレームに接触し,途中から下がらない状態となった。

5. まとめ

3 階建て木造軸組構法住宅の外構面下層 2 層を 対象に,骨組,内外装,サッシュ・シャッター類 を忠実に実施工した。変位振幅を漸増させる正負 交番繰り返し載荷を実施し,層間変形角に伴う損 傷状況を記録した。

謝辞

本稿含む一連の報告は,平成 29 年度「首都圏を中心 としたレジリエンス総合力向上プロジェクト/サブプ ロジェクト(c) 非構造部材を含む構造物の崩壊余裕度 に関するデータ収集・整備」の一部である。

本実験にあたり,不二サッシ株式会社に多大なご協 力をいただきました。文化シャッター株式会社,BX カ ネシン株式会社に技術支援をいただきました。ここに 記して感謝の意を表します。

Nagoya University NIED NIKKEN NILIM Toyohashi UT

3層木造住宅の外構面下層切り出し試験体に対する性能検証

第2報 架構の力-変形応答と部材角に対するジャイロ出力

正会員 〇上段 聖也^{*1}, 同 西 崚汰^{*1}, 同 長江 拓也^{*1}, 同 高橋 武宏^{*2}, 同 梶原 浩一^{*2} 同 山田 祥平^{*3}, 同 柏 尚稔^{*4}, 同 林 和宏^{*5}, 同 井上 貴仁^{*2}

2.構造-7r 木質構造〔実大建物挙動〕

水平力-変形関係,履歴性状,柱部材角,ジャイロ,積分,シャッター

1. はじめに

第1報では、実験概要と実験での損傷過程を報告した。実験では、徐々に全体変位振幅を上げる 漸増載荷を実施しており、1層目に2層目の2倍 程度の変形が生じた(図1)。第2報では、前半に おいて、試験体に加わった力と変形の関係に基づ き、剛性の低下状況、および履歴形状(等価粘性 減衰定数)の推移について、分析結果を報告する。 本実験は首都直下レジリエンス PJの一環として 実施される実大住宅実験の準備をかねている。後 半では、損傷モニタリング技術の検討として、柱 およびシャッターのガイドフレームに設置したジ ャイロによる部材角評価について述べる。



2. 力-変位関係

図2に実験で得られた力-変形角関係を示す。試験体の頂部中央を固体したピン治具内のロードセルで測定した水平力を縦軸にとっている。横軸には、試験体頂部の梁の基礎からの相対水平変位を

当該高さの 5.61m で除した全体変形角をとってい る。Step1~Step9 の図 2 上図では、各振幅レベル において、先行の静的載荷が履歴の骨格をつくり、 後続の動的載荷はその骨格の内側においてスリッ プ性状を示しながら履歴を描いている。次の変位 振幅レベルに向かう静的載荷の履歴を見ると、経 験済みの変位振幅領域における強度劣化は顕著で ない。図 2 下図に Step13 までの履歴を示す。実験 では、Step13 において全体変形角で 0.045rad (1 層



Performance Assessment for a Test Specimen Extracted from the Lower Part of a Three-Story Dwelling Part.2 Force-Deformation Responses of the Frame and Gyro Outputs for Rotation Angle Seiya UWADAN, Ryota NISHI, Takuya NAGAE, Takehiro TAKAHASHI, Koichi KAJIWARA, Syohei YAMADA, Hisatoshi KASHIWA, Kazuhiro HAYASHI, Takahito INOUE 目層間変形角にして 0.078 rad) という大変形を加 えて、1 層目における筋交いの座屈・折損、通し 柱折損等の破壊を確認した。最大強度は Step9 の 正側で記録しており、Step11 の1 層の最大層間変 形角約 0.03 rad (図 1) では、変形の繰り返しによ る強度劣化が顕著となっている。Step9 までの変形 領域では、その傾向はなく、強度上昇も見られな くなった Step11 のサイクルで上記の破壊が顕著 に進行したと理解できる。

3. 等価剛性と履歴形状の検討

動的載荷では所定の最大変位振幅をめざし繰り 返し変位振幅を増加させた(図3左図)。各振幅ピ ーク時における等価剛性(割線剛性)をプロット すると(図3右図),振幅が上昇していく前半で は,徐々に値が大きくなり,振幅が減少する後半 では,それに応じて徐々に値が下がる傾向にある。 これはスリップ形状の特徴である。同じ振幅レベ ルで比較すると,後半において値が若干小さくな る。つまり,繰り返し変形を受けたことで,スリ ップの度合いが強まったことを意味している。各 ステップの最大振幅時(動的載荷の場合は最初の 点)における等価剛性をプロットしたのが, **図 4** である。静的載荷と動的載荷の差は小さく,最大 振幅が新たな領域に入ることで,剛性が低下して いる。全体変形角が約 0.01 rad のとき,初期の 0.5 倍程度の等価剛性を有している。

図4に対応するループに対する等価粘性減衰定 数を図5にプロットしている。この値の算出には, 荷重値が0を通過する点から1サイクルの履歴エ ネルギームWと,そのサイクルの正負のピーク荷 重,変位の平均から求めた弾性歪エネルギーWeを 用いて,下式より求めた。

 $W_e = ((\delta_{max} + \delta_{min}) \cdot (P_{max} + P_{min}))/4$

$h_{eq} = 1/4\pi \cdot \Delta W/W_e$

図からわかるように,静的載荷(最初の履歴)と 動的載荷(後続の履歴)において,大小の傾向が はっきりしている。静的載荷は0.12-0.13付近に, 動的載荷は0.08-0.07付近に集中している。変位振 幅に対する傾向ははっきりしない。0.002 rad レベ ルの Step1 から 0.1 を超える値となり,10 倍を超 える振幅まで,ほぼ同等の値,という結果は,RC



図3 動的載荷方法と各サイクルにおける等価剛性推移 (Step8)



造やS造の骨組と傾向を異にする。現行設計法で は限界耐力計算法が整備されている。木造建物の 変形を陽に求める評価法としても、この等価線形 化法の類が実用的であり、必要な2つのパラメー タに対して以上の結果が参考になる。一方で、こ れら等価剛性、等価粘性減衰定数の傾向から、損 傷評価に有用なパラメータは等価剛性といえる。

4. ジャイロによる住宅損傷・機能モニタリング

関連の首都圏レジリエンスプロジェクトでは, 大地震後の速やかな回復,適切な対応に向け,建 物被害評価,機能損失把握を実現するモニタリン グ技術の向上を課題の柱に据えている。特に密集 地域の住宅群を対象に,簡易で安価なセンサー類 の適用展開により,街区レベル,地域レベルでの 包括的被害評価を射程としている。

既存手法では基礎,床等に設置する加速度計に よって,基礎入力,床応答を評価し,住宅に加わ った力を予測する,もしくは,地域の観測震度を 参照して過去の被害率曲線から間接的に被害推定 することが行われる。一方で,第1報で示したと おり,内外装材やシャッター等付属機器類の損傷 は,架構の変形レベルに応じて進行する。損傷評 価,機能損失把握というような課題に対しては, 架構の変形レベル評価によって精度が担保される といって過言でない。

本研究では、ジャイロを架構内、特に柱もしく は柱に設置される機器関連治具内への設置するこ とを考えた。ここでは、共和電業製のGSAT-A-900 (図6)を用いた。MEMS 等への展開については、

技術開発が進み,安価でコンパクトな機種が今後 登場することを想定している。特に,本研究では, シャッターのガイドフレーム内やカーテンウォー ルのサッシュ内に機器を具備したパッケージ商品 として市販されるビジネスモデル,それに基づく 実践展開について関係者と議論を重ねている。

5. 実験におけるジャイロ出力と分析

図7にジャイロの設置条件を示す。シャッター ガイドフレームおよび柱に強力両面粘着テープで 固定した。ガイドフレーム側についてはフレーム の中央高さ位置に設置し(Ch3),柱側については同 高さ位置に合わせて設置した(Ch2)。

ここで対象とするのは、動的実験(Step2, Step8, Step12)である。ジャイロは角速度を計測している ので、出力データを時間軸に対して積分し、傾斜 角度の時刻歴波形を求める。一方、シャッターガ イドフレームの上下で水平変位を計測しており、 ここからガイドフレーム部材角(Frame R)を評価 し、比較検証する。図8に、ジャイロからの出力 を示す。図9(1)に Step2 の積分結果を示す。適切 なフィルターなしでは、評価できない。0.003 rad

性能	定格容量	±900deg/s(±15.708rad/s)	
	非直線性	非直線性 ±0.5%RO以内	
	ヒステリシス	±0.5%RO以内	
	定格出力	約2.0V	

センサ部



図6 ジャイロ GSAT-A-900の詳細 (共和電業資料から転載)



図7 ジャイロの設置状況(左:シャッターガイドフレーム正面,右:柱裏面)

日本建築学会第91回北海道支部研究発表会 (2018)





- *1 名古屋大学
- *2 防災科学技術研究所
- *3 日建設計
- *4 国土交通省国土技術政策総合研究所
- *5 豊橋技術科学大学

フレームが柱によく追従したことを示している。

6. まとめ

題目実験について、力-変形関係を分析した。動 的実験では、シャッターガイドフレームを対象に ジャイロによる部材角評価の適用性を検証した。

謝辞

本実験にあたり,不二サッシ株式会社および文 化シャッター株式会社に多大なご協力をいただき ました。ここに記して感謝の意を表します。

Nagoya University NIED NIKKEN NILIM Toyohashi UT