# 省スペースで耐震性能と制震効果を発揮する 「クロスダンパー<sup>®</sup>」の開発

鈴	井	康	正	佐	野	剮	志	平	田		寛
大	出	大	輔	内	海	良	和	堂	地	利	弘
				(本	:社建築	〔本部〕		(本	:社設言	+本部)	

## Development of "Cross Damper®" for Seismic Performance and Damping

## **Effect with Space Saving**

Yasumasa Suzui	Takeshi Sano	Hiroshi Hirata
Daisuke Ode	Yoshikazu Utsumi	Toshihiro Dochi

## Abstract

A "brake damper" is a friction-slip damper that uses high-tension bolts, and it has been applied to many buildings. During an earthquake, the brake damper absorbs a building's vibration energy by the friction between the brake pads and stainless-steel plates fastened with high-tension bolts. We have newly developed a "cross damper" that combines and locates a brake damper and an oil damper within one frame of the building. The cross damper is particularly effective for seismic retrofitting the existing structures, and it was adopted to the seismic retrofitting work of the castle tower of Kumamoto Castle. This paper presents the outline of the cross damper, the results of the dynamic loading test, and the dynamic FEM analysis of a real-size damper to confirm its structural performance, and an application example to a real building.

#### 概 要

大林組は、架構内の高力ボルト接合部に摩擦板(ブレーキ材)とステンレス板を一対にして挟み込み、地震時 の建物の振動エネルギーを摩擦熱に変換することにより、建物の応答を低減する「ブレーキダンパー®」を開発 し、既に多くの建物に適用している。今回、ブレーキダンパーとオイルダンパーを建物の一構面内に交差させ組 み合わせた耐震・制震システム「クロスダンパー®」を新たに開発した。クロスダンパーは、省スペースで様々 な大きさの地震に対して耐震性能と制震効果を期待できることから、既存建物の耐震改修に特に有効であり、熊 本城天守閣の耐震改修工事に採用された。本稿では、開発したクロスダンパーの概要、構造性能を確認するため に実施した実大ダンパーの動的載荷実験と動的FEM解析の結果、実建物への適用例について報告する。

## 1. はじめに

建物の主架構内に組み込んだ制震デバイスにより建物 の損傷や応答を制御する技術が各方面で開発されている。 大林組は、1990年代後半より高力ボルト摩擦接合滑りダ ンパー(以下,ブレーキダンパーと称す)の開発に着手し, 多くの実験により構造性能を確認し,実建物への適用を 重ねてきた<sup>1),2)</sup>。

一方,既存建物の耐震改修工事では,耐震要素の設置 場所の確保が難しいことがあり,省スペースで耐震性能 の向上(強度・靱性の向上)と制震効果(揺れの低減)を同時 に実現できる技術が求められている。そこで,筆者らは, ブレーキダンパーとオイルダンパーを各々組み込んだブ レースを各々の軸心が一致するように交差させたクロス ダンパーを新たに考案した<sup>3)</sup>。そして,考案したダンパー の構造性能を確認するために,実大の載荷フレームに組 み込み,動的載荷実験を実施した。本稿では,開発した クロスダンパーの概要,構造性能を確認するために実施 した実大ダンパーの動的載荷実験と動的FEM解析の結果,実建物への適用例について報告する。

## 2. クロスダンパーの構成と特徴

クロスダンパーの概要をFig.1に示す。オイルダンパー が取り付くブレースをブレーキダンパーが取り付くブレ ース内に貫通させ,一構面内で両者をX形に配置してい る。ブレーキダンパーの基本構成をFig.2に示す。ブレー



キダンパーは皿ばね<sup>4)</sup>を介した高力ボルトセットで摩擦 板(ブレーキ材)とステンレス板の摺動面を締結し, 摺動 面に一定の面圧を発生させることで安定した滑り摩擦力 を発揮する機構である。ブレーキダンパーは「ブレーキ ダンパーを用いた耐震補強工法」として, 一般財団法人 日本建築センターの建設技術審査証明(BCJ-審査証明-238)を取得している。従って, 従来の耐震ブレースと同 様に, ブレーキダンパーを耐震補強に用いて既存建物の 強度・靱性の向上を図ることができる。

中小地震時(小変形時)には、ブレーキダンパーは高い 剛性により地震時変形を抑制し、主にオイルダンパーで 地震エネルギーを吸収する。また、大地震時(大変形時)に は、ブレーキダンパーが一定の摩擦力で滑ることにより、 ブレーキダンパーとオイルダンパーの両方で地震エネル ギーを吸収する。

ー構面で建物の耐震性能の向上と制震効果の付与を実 現できるため、耐震要素の設置場所の確保が難しい既存 建物の耐震改修で特に有効である。また、新築建物にも 適用可能な技術である。変位依存型(履歴型)のブレーキ ダンパーと速度依存型のオイルダンパーとでは、地震時 に最大の効果を発揮するタイミングが異なるため、両者 を組み合わせた本ダンパーでは、ダンパー周辺の柱や杭 の作用軸力を軽減することができる<sup>5</sup>。

#### 実大ダンパーの動的載荷実験と解析検討

#### 3.1 目的

実大サイズの試験体を載荷フレームに組み込み,動的 載荷実験を行うことにより,クロスダンパーの構造性能 を確認する。また,動的FEM解析により実験時の挙動を 追跡できることを併せて確認する。

#### 3.2 実験計画

3.2.1 試験体概要をFig.3に示す。既存RC 試験体 系建物の耐震改修では、通常、枠付き間接接合を介して 既存フレームにダンパーを設置することが多いが、ここ では鉄骨枠と加力梁を高力ボルトで接合する試験体を製 作した。X形ブレースの片側のブレースは、H-550×350 ×19×22(SM490A)を弱軸方向に配置し、下部にブレーキ ダンパーを組み込んだ。反対側のブレースは、角形鋼管 □-175×175×12(BCR295)とオイルダンパーを直列につ ないだ。そして、H形鋼のウェブに角形鋼管を貫通させ た。なお、貫通部の面内方向のクリアランスは、文献6) で靱性指標F=2.0に相当する層間変形角(R=1/82)時のブ レーキダンパーの滑り量に安全率(1.2)を乗じ、さらに施 工誤差(10mm)を考慮して100mmとした。また、面外方向 のクリアランスは、主に施工性を考慮して50mmとした。

ブレーキダンパーには、2面摩擦タイプのダンパー基本 ユニットをH形鋼のフランジに4セット,ウェブに2セッ ト,計6セット使用し、ブレース材軸方向の目標滑り荷重 を600kNとした。ダンパー基本ユニットには、高力ボルト





Fig. 4 載荷装置概要 Outline of Loading Apparatus

Table	1	載荷メニュー
Menu	for	Loading Test

			0		
波形の	周期	倍率	目標 アクチュエーター 振幅	定常部 サイクル 数	
種類	Т	r/±ra	δ	N <sub>c</sub>	
	sec	1 倍	[mm]	回	
正改波	2.0		±3, ±5, ±10, ±20, ±30, ±40, ±50, ±60	5	
	0.4		±10	5	
	0.7		$\pm 10, \pm 20$		
地震波	(0.64)	1.0	[-18.9]	_	
(熊本地震応答波)	(0.64)	1.5	[-28.35]	_	

<備考>

周期Tの()内の値は、地震応答波形(変位)のフーリエスペクトル上の卓越周期を示す。

「 ]内の値は、波形中の最大変位を示す。

F8T M27と12枚並列重ねの皿ばね(外径130mm, 内径 65mm, 板厚3.6mm)を組み合わせた皿ばねボルトセット

を使用した。ダンパー部の高力ボルト本締め時の導入軸 力は皿ばね高さで管理し、ボルト張力146.3kNを目標に軸 力を導入した。

オイルダンパーは、1次減衰係数C<sub>1</sub>=16.7kN/(cm/sec),装 置剛性K<sub>0</sub>=1600kN/cm,最大減衰力500kNで,リリーフし ないタイプのものを使用した。

また,各々のブレースの設置角度は0=45°とした。 3.2.2 載荷方法 載荷装置概要をFig.4に示す。試験 体を上下の加力梁と両端ピン支柱で構成する載荷フレー ムに組み込み,下部加力梁を試験床に緊結するとともに, 上部加力梁の端部に1000kN動的アクチュエーターを接 続し,動的載荷を実施した。

載荷メニューをTable 1,載荷波形をFig. 5に示す。載荷 メニューは以下の1), 2)とした。

正弦波:周期T=0.4, 0.7, 2.0sec,振幅δ=±3, ±5, ±
10, ±20, ±30, ±40, ±50, ±60mmを組合せた計11ケース

 2) 地震波:2016年熊本地震の熊本気象台観測波(NS方向) による検討建物1階層間変形(Y方向)の応答波の1.0倍(最 大変位-18.9mm), 1.5倍(最大変位-28.35mm)の2ケース

3.2.3 計測方法 試験体の主な変位,ひずみの測定
位置をFig.6に示す。変位をレーザー変位計や高感度変位
計により,ひずみをひずみゲージにより測定した。なお,
3.4節で使用する荷重,変形を以下の要領で算出した。

架構全体の水平荷重Pはアクチュエーターの内蔵荷重 計の指示値とした。

オイルダンパーの軸方向荷重Noは、ブレース材に貼付 したひずみゲージの軸ひずみ測定値をもとに、(1)式で算 出した。

 $N_o = -E \cdot A_{ob} \cdot \varepsilon_{on} \tag{1}$ 

ここで, E: ヤング係数, Aob: ブレース材の断面積, Eon: ブレース材中央位置における4点の平均軸ひずみ

ブレーキダンパーの軸方向荷重Nbは, (2)~(4)式で算出 した。

 $M_{bu} = E \cdot Z_b \cdot \varepsilon_{um} , \qquad M_{bl} = E \cdot Z_b \cdot \varepsilon_{lm}$ (2)  $Q_b = (M_{bu} - M_{bl})/l_b$ (3)

 $N_b = (P - Q_b \cdot \sin \theta - N_o \cdot \cos \theta) / \cos \theta$  (4) ここで、 $M_{bu}, M_{bl}$ : ブレース材上・下位置での曲げモー メント、 $Z_b$ : ブレース材断面係数、 $\epsilon_{um}, \epsilon_{lm}$ : ブレース材 上・下位置でのひずみゲージによる曲げひずみ、 $Q_b$ : ブ レース材せん断力、 $l_b$ : 軸ひずみ測定区間距離、 $\theta$ : ブレ

ースの設置角度

また,架構全体の水平変形δ,ブレーキダンパーの軸変 形δ<sub>b</sub>,オイルダンパーの軸変形δ<sub>o</sub>は,各々Fig.6に示す変 形とした。

#### 3.3 解析計画

実験結果を解析で追跡できることを確認するために, 汎用解析コード「Abaqus6.12」<sup>7)</sup>を使用して,動的FEM解 析を実施した。使用する要素モデルは,線材要素とコネ クタ要素(節点間にバネやダッシュポットを設定可能)と





した。解析モデルをFig.7に示す。3.2節で示した試験体及 び載荷フレームの断面・寸法諸元,ブレーキダンパーの 特性(剛塑性型の復元力特性,滑り荷重),オイルダンパー の特性(1次減衰係数,装置剛性)を忠実にモデル化した。 そして,実験時と同様の載荷波形を載荷点に強制変位と して動的に与えた。

×

軸荷重N。[kN]

壃



Comparison of Load-Deformation Relationship between Test and Analysis

#### 実験結果と解析結果 3.4

3.4.1 実験経過 試験体の載荷状況をPhoto 1に示 す。全ての載荷を通じて、載荷フレームに組み込まれた ブレーキダンパーとオイルダンパーはスムーズに作動し た。ブレース材に貼付したひずみゲージのひずみは、全 ての載荷を通じて概ね降伏ひずみ以下であった。

荷重一変形関係 試験体の荷重-変形関係を 3.4.2 実験と解析で比較した例をFig. 8, Fig. 9に示す。Fig. 8は 正弦波(T=2.0sec, δ=±40mm), Fig. 9は地震波(熊本地震 応答波×1.0倍)の例である。各図の上段(a)は架構全体の 水平方向荷重-変形関係,中段(b)はブレーキダンパーの



between Test and Analysis

軸方向荷重-変形関係,下段(c)はオイルダンパーの軸方 向荷重-変形関係を示す。(b)の図には、ブレーキダンパ ーの軸方向の滑り荷重の計算値(600kN, 青実線)とその ±10%の荷重(赤破線), (c)の図には、オイルダンパーの軸 方向の最大減衰力の計算値(青実線)とその±10%の荷重 (赤破線)を併記している。なお、オイルダンパーの軸方向 の最大減衰力の計算値Nomaxは、オイルダンパーを Maxwellモデルで表現し, (5), (6)式で算出した。

$$K_{ot} = \frac{1}{1/K_{ob} + 1/K_o}$$
(5)

$$N_{omax} = \frac{c_1}{\sqrt{1 + \left(\frac{2\pi C_1}{T \cdot K_{ot}}\right)^2}} \cdot V_{max} \cdot \cos\theta \tag{6}$$

ここで、 $K_{ot}$ : オイルダンパーとそれに取り付くブレー ス材を含む全体剛性、 $K_{ob}$ : ブレース材の軸剛性、 $K_{o}$ : オ イルダンパーの装置剛性、 $C_1$ : オイルダンパーの1次減衰 係数、T:載荷周期(地震波ではTable 1に示すT=0.64secを 使用)、 $V_{max}$ : 架構全体の水平方向の最大速度(正弦波では 載荷振幅 $\delta_{max}$ を用いて $V_{max}=\delta_{max} \cdot 2\pi/T$ で計算、地震波では 入力変位 $\delta$ の時刻歴を時間微分して $V_{max}$ を算出)、 $\theta$ : ブレ ースの設置角度

実験結果に着目すると,架構全体の水平荷重の最大は 最大変形時よりも少し手前のタイミングで生じているこ とがわかる。また,架構全体の荷重一変形関係は,若干 角部が丸みを帯びたバイリニア型に近い形状の履歴ルー プを描いている。ブレーキダンパーの軸方向荷重 – 変形 関係は,剛塑性型の履歴ループを描いており,滑り荷重 は概ね計算値(目標滑り荷重)±10%の範囲に収まってい る。オイルダンパーの軸方向荷重 – 変形関係は,楕円型 の履歴ループを描いており,最大減衰力は概ね計算値± 10%の範囲に収まっている。

また,実験結果と解析結果を比較すると,いずれの載 荷ケースにおいても両者は良い対応を示している。

3.4.3 **各ダンパーの消費エネルギー** 周期T=2.0sec の正弦波載荷(実験では,振幅δ<sub>max</sub>=±3mm~±60mm)に関 して,各載荷ケースでのブレーキダンパー,オイルダン パーの消費エネルギーの推移をFig. 10,消費エネルギー 比率の推移をFig. 11に示す。検討対象はFig. 5(a)に示した 載荷波形のうちの定常部5波分とした。

ここでは, 各ダンパーの消費エネルギー比率を(7),(8) 式で算出した。

$\alpha_b = W_b / (W_b + W_o)$	(7)
$\alpha_o = W_o / (W_b + W_o)$	(8)

ここで,

α<sub>b</sub>:ブレーキダンパーの消費エネルギー比率 α<sub>o</sub>:オイルダンパーの消費エネルギー比率 W<sub>b</sub>:ブレーキダンパーの消費エネルギー W<sub>o</sub>:オイルダンパーの消費エネルギー

Fig. 10, Fig. 11における各ダンパーの消費エネルギー Wb, Woの実験値と解析値は, Fig. 8に示したような各ダン パーの軸方向荷重-変形関係の履歴ループの面積を足し 合わせることにより算出した。Wb, Woの計算値について は、クロスダンパーの力学モデルをFig. 12のように軸方 向バネやダッシュポットを用いて単純化し,1サイクル当 たりの消費エネルギーΔWb, ΔWoをFig. 13に示した履歴 ループの面積として(9)~(11)式で求め、これにサイクル 数(=5)を乗じることにより算出した。

$$C_{eq} = \frac{C_1}{1 + \left(\frac{2\pi C_1}{T \cdot K_{ot}}\right)^2} \tag{9}$$

$$\Delta W_o = 2(\pi \delta_{max})^2 \cdot \frac{1}{\tau} \cdot C_{eq} \cdot \cos^2 \theta \tag{10}$$



Transition of Energy Consumption for Each Damper



Fig. 11 各ダンパーの消費エネルギー比率の推移 Transition of Energy Consumption Ratio for Each Damper



Fig. 12 クロスダンパーの力学モデル Mechanical Model of Cross Damper

 $\Delta W_b = 4F_b \cdot (\delta_{max} - \delta_{max1}) \cdot \cos\theta$ (11) (ただし,  $\delta_{max} \le \delta_{max1} \mathcal{O}$ とき,  $\Delta W_b = 0$ )

ここで、 $C_{eq}$ :オイルダンパーの等価減衰係数、 $\delta_{max}$ : 架構全体の載荷振幅,  $F_b$ :ブレーキダンパーの滑り荷重,  $\delta_{max1}$ :ブレーキダンパー滑り開始時の水平変形(ここでは, 解析値を使用)

Fig. 10, Fig. 11によると、振幅5mm以下の領域で若干の 差異はあるものの、全般的に計算値は実験値や解析値の 傾向をよく捉えている。計算値によると,振幅のごく小 さい範囲ではオイルダンパーのみでエネルギーを消費す るが,ブレーキダンパーが滑り始める変形に達するとブ レーキダンパーの消費エネルギー比率が増加する。そし て,約5mm以上の振幅の載荷では,振幅の増加とともに オイルダンパーの消費エネルギー比率が徐々に増加する。 これは,振幅の増加と共に速度も増加するが,ブレーキ ダンパーの滑り荷重は一定であるのに対し,オイルダン パーの減衰力は速度に比例して増加するためである。

## 4. 実建物への適用例

クロスダンパーは従来の技術と比較して、非常に省ス ペースで設置できることから、Fig. 14に示すように、内 部に展示施設があり設置スペースに制約のある熊本城天 守閣復旧整備事業における耐震改修工事に採用された。 2016年の熊本地震で損傷を受けた天守閣の耐震改修工事 では、地震時の揺れを効果的に低減することが求められ、 限られたスペースで優れた耐震性能と制震効果が得られ るクロスダンパーが高く評価された。クロスダンパーの 設置イメージ(構造パース)をFig. 15に示す。

## 5. まとめ

様々な大きさの地震に対応できる省スペース型の耐 震・制震工法として、ブレーキダンパーとオイルダンパ ーを交差して組み合わせた「クロスダンパー<sup>®</sup>」を新たに 開発した。

実大サイズの試験体を用いて実際の大地震時の変形を 想定した動的載荷実験及び動的FEM解析を行い,以下の 知見を得た。

- クロスダンパーは架構全体として安定した構造性 能(荷重-変形関係,エネルギー吸収性能)を発揮 すると共に、各々のダンパーは事前に想定した摩 擦性能や減衰性能を発揮した。
- 試験体を詳細にモデル化した動的FEM解析により、実験時の荷重-変形関係を概ね再現できた。
- 基本的な入力波形(正弦波)に対するクロスダンパーの消費エネルギーは、簡易な力学モデルに基づく計算式で評価できる。

また,クロスダンパーを熊本城天守閣の耐震改修工事 に適用した事例について紹介した。

今後は、耐震要素の設置箇所の制限から耐震補強が進 められないような既存建物の耐震改修だけでなく新築建 物に対しても、クロスダンパーを積極的に提案する予定 である。

### 参考文献

 鈴井康正,他:多様な要求性能を実現する「ブレー キダンパー<sup>®</sup>」,大林組技術研究所報,No.76, 2012.12



Fig. 14 適用建物の平面図(2階) Plan of the Building Installing Cross Damper (2<sup>nd</sup> Floor)



Fig. 15 クロスダンパーの設置イメージ (構造パース) Image of Installation of Cross Damper (Structural Perspective)

- 例えば、高橋泰彦、他:高力ボルト摩擦接合滑りダンパーの開発 その1~その7、日本建築学会大会学 術講演梗概集C-1、pp.979-992、2000.9
- 3) 堂地利弘,他:高力ボルト摩擦接合滑りダンパーと オイルダンパーを交差させたブレース型ダンパーの 構造性能 その1~その2,日本建築学会大会学術講 演梗概集 構造 II, pp.255-258, 2018.9
- 例えば、ばね技術研究会:第3版 ばね、丸善株式会 社、pp.283-292、1982
- 5) 例えば、小川薫、他:履歴減衰型と粘性減衰型制振 部材を併用する制振構造に関する研究 -位相差に 着目した制振効果の検証-、日本建築学会大会学術 講演梗概集B-2、pp.491-492, 2009.8
- 6) 日本建築防災協会:2001年改定版 既存鉄筋コンク リート造建築物の耐震診断基準・同解説, pp.120-121, 2001
- 7) Abaqus/Standard User's Manual Version 6.12, 2012