

・粘性境界の定式化

粘性境界は、波動の入射エネルギーを境界における粘性応力によって吸収するものである。これは地盤と有限化して扱う場合の境界に入射する振動エネルギーを吸収するような境界応力として粘性応力を用いる方法である。すなわち、半無限境界上では応力に対してつりあいの式が成立する。今、図 1 に示されるように y 軸に平行な半無限境界を考えると、縦波については x 軸方向に引っ張りおよび圧縮が生じるため応力の x 成分に対するつりあいの式が成立し、横波についてはせん断が生じるため応力の xy 成分に対するつりあいの式が成立する。これを式で表すと以下の通りである。

$$\begin{cases} \sigma_x = d_p \dot{\varepsilon}_x \\ \sigma_{xy} = d_s \dot{\varepsilon}_{xy} \end{cases} \quad \text{式 1}$$

ここで、

σ_x, σ_{xy} : 媒体中応力 x,xy 成分

d_p, d_s : 半無限境界要素中の縦波および横波粘性係数

$\dot{\varepsilon}_x, \dot{\varepsilon}_{xy}$: 半無限境界要素中のひずみ速度 x,xy 成分

媒体中の応力－ひずみ関係式：

$$\{\sigma\} = [D] \{\varepsilon\} \quad \text{式 2}$$

縦波が入射する際、 $\varepsilon_y = \varepsilon_{xy} = 0$ と仮定すると、式 1 に式 2 を代入すると、以下の式が成立する。

$$(\sigma_x =) C_{11} \varepsilon_x = d_p \dot{\varepsilon}_x \quad \text{式 3}$$

また、境界上では、入射波と反射波が重なり合うため、境界上の x 方向ひずみとひずみ速度の関係は以下の式で表せる。

$$\begin{cases} \varepsilon_x = \varepsilon_{1x} + \varepsilon_{2x} \\ \dot{\varepsilon}_x = -C_p \frac{\partial f_x(X_1)}{\partial x_1} + C_p \frac{\partial f_x(X_2)}{\partial x_2} \end{cases} \quad \text{式 4}$$

ここで、

$$\text{入射波伝播 } X_1 = x - C_p t$$

$$\text{反射波伝播 } X_2 = x + C_p t$$

$$\text{入射波による x 方向ひずみ成分 : } \varepsilon_{1x} = f_x(x - C_p t)$$

$$\text{反射波による x 方向ひずみ成分 : } \varepsilon_{2x} = f_x(x + C_p t)$$

C_p : 縦波速度

また、ひずみは半無限境界要素内の伝播に伴って、指数関数的に減衰するとすると $f_x(X)$ は以下の式で表される。

$$\begin{aligned} f_x(X) &\propto \exp\{-X/\alpha\} \\ \frac{\partial f_x(X)}{\partial X} &= -f_x(X)/\alpha = -\varepsilon_x/\alpha \end{aligned} \quad \text{式 5}$$

ここで、 α : 任意定数

式 5 を式 4 に代入すると、境界上の x 方向ひずみとひずみ速度の関係を以下の式の通り表せる。

$$\begin{cases} \varepsilon_x = \varepsilon_{1x} + \varepsilon_{2x} \\ \dot{\varepsilon}_x = C_p/\alpha \varepsilon_{1x} - dC_p \varepsilon_{2x} \end{cases} \quad \text{式 6}$$

式 6 をつりあいの方程式、式 1 に代入すると以下のようなになる。

$$\begin{aligned} C_{11}(\varepsilon_{1x} + \varepsilon_{2x}) &= d_p(dC_p \varepsilon_{1x} - dC_p \varepsilon_{2x}) \quad \text{より、} \\ \{C_{11} - d_p C_p/\alpha\} \varepsilon_{1x} + \{C_{11} + d_p C_p/\alpha\} \varepsilon_{2x} &= 0 \end{aligned} \quad \text{式 7}$$

半無限境界では、反射波を消滅させる必要があるため、 $\varepsilon_{2x} = 0$ となり、式 7 より縦波の粘性係数は以下の式で表される。

$$C_{11} - d_p C_p / \alpha = 0 \quad \text{より、}$$

$$\therefore d_p = \alpha \frac{C_{11}}{C_p} = \alpha \rho C_p$$

式 8

ここで、

$$\text{縦波速度： } C_p = \sqrt{\frac{C_{11}}{\rho}}、\text{密度： } \rho$$

横波粘性定数についても縦波の場合と同様に計算を行うと、以下の式を得る。

$$\therefore d_s = \beta \rho C_s$$

式 9

ここで、

$$\text{横波速度： } C_s = \sqrt{\frac{C_{33}}{\rho}}、\text{密度： } \rho$$

なお、ここで示される α 、 β は減衰深さを表す定数であり、波動エネルギーの反射が最小になるように決定される。

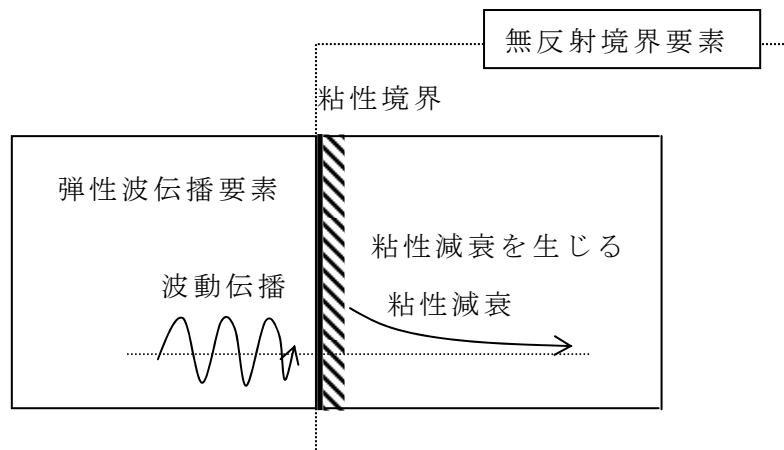


図 1 半無限境界要素（粘性境界要素）の概念図

・減衰マトリクスの定式化

GeoWAVE における運動方程式は以下の式である。

$$[M]\{\ddot{u}\} + [C]\{\dot{u}\} + [K]\{u\} = \{P\}$$

質量比例型減衰は式 10 に表すように、質量マトリクスに定数を掛けた定式化となる。

$$[C] = [C_\xi] = a[M] \tag{式 10}$$

$$[M] = \rho \int_V N_i^T N_j dV = \frac{\int_V N_i^T N_i dV}{\sum_{n=1}^8 \int_V N_n^T N_n dV} \cdot \rho \cdot \Delta V \tag{式 11}$$

$$\left(a = \frac{2\pi f_0}{Q}, Q_p = Q_s = Q \right)$$

ここに、 $[C_\xi]$ ：質量比例型減衰マトリクス、 $[N]$ ：形状関数マトリクス、 f_0 ：減衰中心周波数、 Q ：P波、S波に対して共通に使用する Q 値、 ρ ：密度を表す。

・震源モデルの導入方法

断層運動を等価なダブルカップル力の和で表わすために、式 1 2 に示される震源モーメントテンソルを導入する。ここで、同式で使用されているパラメータを図 2 に示す。これより震源モーメントテンソルは、震源の大きさを表わす震源モーメント、断層のすべり方向を表わす、strike,dip,rake の角度パラメータで表現されており、震源モーメントテンソルの導入により、任意の断層運動を表現できることがわかる。

$$\begin{bmatrix} M_{xx} & M_{xy} & M_{xz} \\ M_{xy} & M_{yy} & M_{yz} \\ M_{xz} & M_{yz} & M_{zz} \end{bmatrix} : \text{震源モーメントテンソル}$$

$$M_{xx} = M_0(-\sin \delta \cdot \cos \lambda \cdot \sin(2\phi) + \sin(2\delta) \cdot \sin \lambda \cdot \cos^2 \phi)$$

$$M_{yy} = M_0(\sin \delta \cdot \cos \lambda \cdot \sin(2\phi) + \sin(2\delta) \cdot \sin \lambda \cdot \sin^2 \phi)$$

$$M_{zz} = -(M_{xx} + M_{yy})$$

$$M_{xy} = -M_0\left(\sin \delta \cdot \cos \lambda \cdot \cos(2\phi) + \frac{1}{2} \sin(2\delta) \cdot \sin \lambda \cdot \sin(2\phi)\right)$$

$$M_{xz} = -M_0(\cos \delta \cdot \cos \lambda \cdot \sin \phi - \cos(2\delta) \cdot \sin \lambda \cdot \cos \phi)$$

$$M_{yz} = M_0(-\cos \delta \cdot \cos \lambda \cdot \cos \phi - \cos(2\delta) \cdot \sin \lambda \cdot \sin \phi)$$

式 12

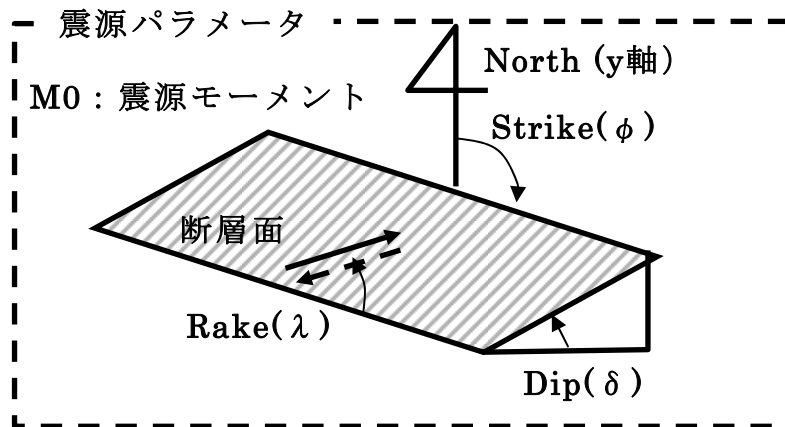
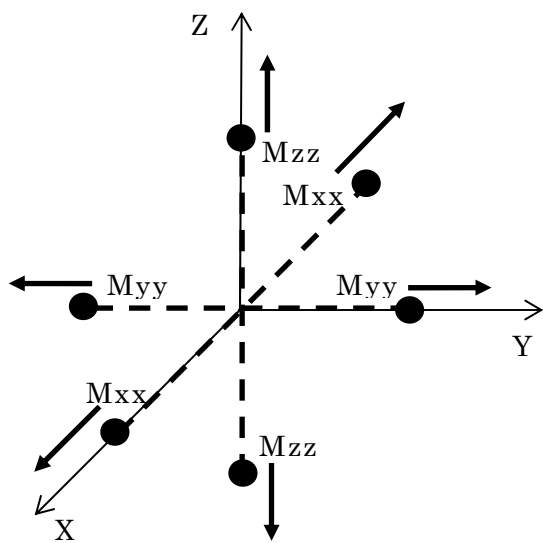
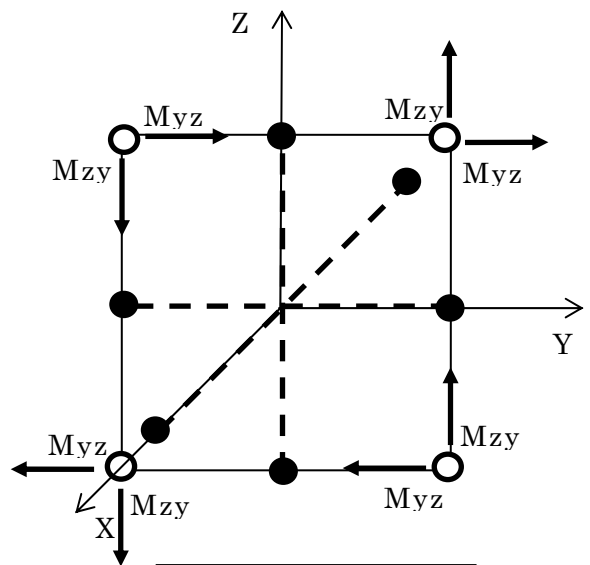


図 2 震源パラメータ

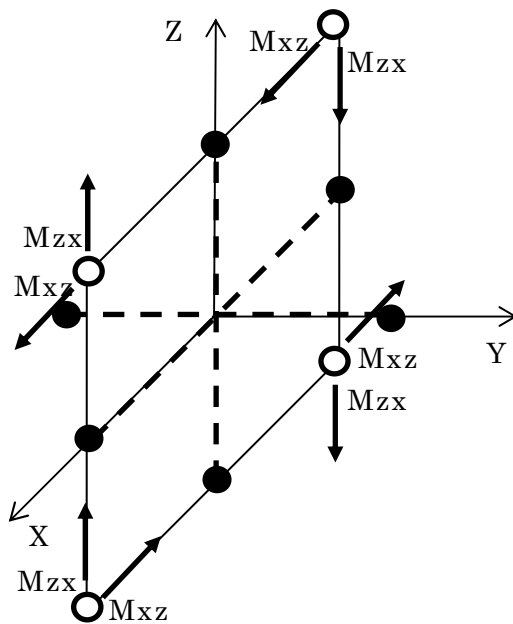
また、上記の震源モーメントテンソル力を図 3 に示すように有限要素法のグリッド上に導入する。



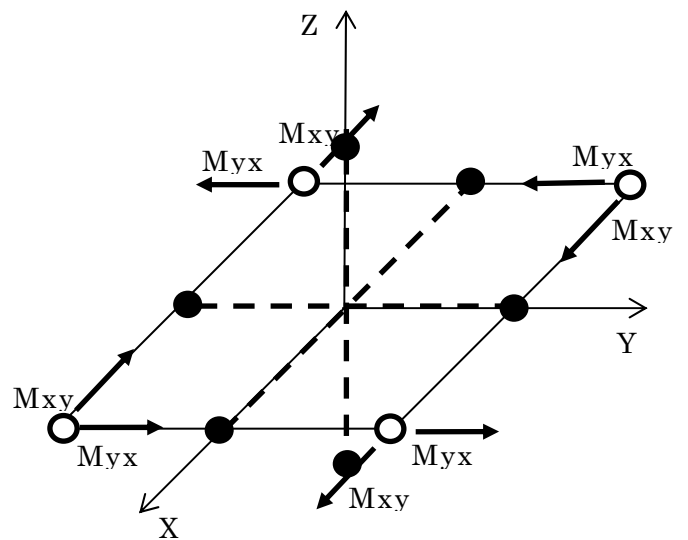
M_{xx}, M_{yy}, M_{zz} の定



M_{yz}, M_{zy} の定義



M_{zx}, M_{xz} の定義



M_{xy}, M_{yx} の定義

図 3 有限要素法グリッド上でのモーメントテンソル力の導入