# 道路護岸における波の打ち上げ特性に関する現地観測

木 村 克 俊\* ・藤 池 貴 史\*\*・上久保勝美\*\* 安 倍 隆 二\*\*\*・石 本 敬 志\*\*\*\*

# 1. はじめに

臨海部の道路において自動車の安全な通行を確保する ためには、越波による影響を抑えることのできる適切な 護岸を設置する必要がある.しかしながら、既設の道路 護岸の場合には、種々の制約により護岸改良が行えない 場合が少なくない.こうした個所において道路管理者は、 現地の越波状況を把握し、通行車両に危険が及ぶ場合に は通行止め等の規制を行う必要性がある.通行車両の安 全性に直接的な影響を及ぼす波の打ち上げ特性に関して は既往の検討事例は少なく、現地においては主として経 験に基づいて対処しているのが現状である.

本研究では、臨海道路を対象として高波時の管理手法 の高度化を目的として,越波状況の現地観測と水理模型 実験を行い,波の打ち上げ特性を調べた.さらに現地に おける事故事例を分析し,高波時の交通障害と海象条件 との関係を調べた.なお、今回の検討では法先水深が比 較的小さな直立護岸を対象とした.



写真一1 現地における越波状況

* 正会員	工博	北海道開発局 長	開発土木研究所	港湾研究室副室
** 正会員		北海道開発局 究員	開発土木研究所	港湾研究室 研
*** 正会員		北海道開発局研究員	開発土木研究所	維持管理研究室
**** 正会員	理博	北海道開発局	開発土木研究所	道路部長

# 2. 現地の状況

北海道日高管内の国道 336 号,通称「黄金道路」は越波 の多発地帯である。現地観測はとくに越波が顕著な,え りも町字目黒の荒磯海岸において実施した。同地点では 高波時に**写真一1**に示すような越波が発生している。

図-1に現地の平面地形を示す. 護岸前面はほぼ平行 等深海岸で,海底勾配は1/50~1/150程度である.護岸前 面の水深は,庶野漁港での潮位観測データを用いて推定 した.沖波の波浪諸元は波浪推算によって求め,観測地 点から北に60kmに位置する大津漁港で得られた波浪 データにより推算値の妥当性を確認している. なお近隣 における風資料が入手できなかったため,今回は風に関 する検討を行っていない.



図-1 現地観測を行った荒磯海岸



図-2 に観測対象とした直立護岸の断面形状を示す. 法面勾配が1:0.4 で,上部にはパラペットが設置されて おり,高潮位 (H.W.L.+1.8 m) で法先水深は0.5 m と なる.

# 3. 波の打ち上げ特性に関する水理模型実験

# (1) 実験の方法

水理模型実験は長さ85m,幅1.6m,高さ3.0mの造 波水路において実施した。実験模型の断面形状を図-3 に示す。護岸の形状は前出図-2に示した直立護岸を縮 尺1/10で再現したものである.ただし護岸形状は単純な 直立壁とし波返し工は省略した。また護岸前面の海底勾 配は1/30とした。

写真-2 は実験における波の打ち上げ状況を水路の沖 側から撮影したものである。堤体背後には青色のシート を配置して越波状況を見易くしている。目視観察は越波 の実質部分に相当する「水塊」と、これよりも小さな「飛 沫」に区別した。ここでは両者の静水面からの打ち上げ 高さを読み取り、水塊の場合を $R_w$ ,飛沫の場合を $R_s$ と 定義した。

水塊部分に着目した打ち上げ実験はすべて不規則波 (1波群 150波)で行い,護岸の法先水深 $h \in 0 \sim 9$  cm, 波の周期 $T_{1/3} \approx 2.00 \sim 3.79$  s,換算沖波波高 $H'_0 \approx$ 7.0 $\sim 31.0$  cmに変化させた.水塊の打ち上げ状況はビデ



図-3 実験模型の断面形状



写真-2 越波水塊および飛沫の飛散状況

オカメラで撮影し,静水面からの高さを一波ごとに読み 取り,有義波諸元に相当する打ち上げ高さ R<sub>W1/3</sub>を求め た.

一方飛沫部分に関しては、観測自体が難しいため規則 波を用いた。ビデオカメラにより飛沫と水塊の打ち上げ 高さを求め両者の比を求めた。実験範囲は前面水深hを  $0\sim12$  cm,波の周期Tを2.00 $\sim$ 3.79 s,換算沖波波高 $H_0$ は 7 $\sim$ 31 cm で変化させた。

# (2) 越波水塊の打ち上げ特性

$$R_{W1/3} = H_0' \left( 1.991 \left( \frac{h}{H_0'} \right)^2 + 3.864 \left( \frac{h}{H_0'} \right) + 0.150 \left( \frac{H_0'}{L_0} \right)^{-0.5} \right)$$



図-4 越波水塊と打ち上げ高さ





ここで、 $H_0$ :換算沖波波高、h:法先水深、 $L_0$ :波長である. なお、式(1)の適用範囲は、 $h/H_0 = 0 \sim 0.4$ とする.

図-5 は越波水塊の打ち上げ高さについて代表値の関 係を示している。横軸は *h*/H<sub>0</sub> をとり,縦軸は最高値 *R*<sub>Wmax</sub> および 1/10 最大値 *R*<sub>W1/10</sub> と *R*<sub>W1/3</sub> の比を示して いる。

 $R_{W1/10}/R_{W1/3}$ は平均的に1.3~1.4程度で安定している. $R_{Wmax}/R_{W1/3}$ にはばらつきが大きく、 $h/H_0$ が小さいほどその値が大きくなる傾向がある.こうした代表値の比率は、波高の場合に比べてやや大きい傾向が明らかとなった.

# (3) 越波飛沫の打ち上げ特性

図-6 は規則波実験で得られた飛沫と水塊の打ち上げ 高さ比  $R_s/R_w(=k)$ を示している。実験結果にはばらつ きが大きいが、波形勾配  $H_0/L_0$ の影響は小さく、実験範囲 内の平均値をとるとkは1.5 程度、上限値をとるとkは 2.0 程度となる。

# 4. 現地における波の打ち上げ特性と通行障害

#### (1) 現地観測システム

現地観測には、Ishimoto et al. (1995)が開発した越波 監視システムを用いた。このシステムでは観測地点に設 置したビデオカメラをトリガー信号により起動させ、越



図一7 センサーのトリガーポイント

波状況を自動録画することができる.図-7の上側に示 すように,あらかじめ画面上にトリガーポイントを設定 した.ここではトンネルの山肌を利用して,越波とのコ ントラストが表れやすいようにした.越波が作用すると, 同図の下側に示すように画素が変動し,トリガーが働く. その際トリガー信号を受けてから,実際に録画を始める までの時間遅れを解消するため,数秒前のメモリー画像 を含めて連続的に一定時間録画している.

取得された越波画像は、図-8に示すように波のない 画像の差分画像を求め、白黒2値化処理を行った。ここ で単位画素当りの高さを与えることにより越波の規模を 計測することができる。今回はさらに画像に対して遠近 補正等の修正を行ってパラペットからの打ち上げ高さを 求めた。本システムは昼間のみの運用としているが、暗





図-8 画像処理の方法



日時	越波 回数	T (s)	$H_0^{\prime}(\mathrm{m})$	<i>h</i> (m)	$H_0'/L_0$	h/H	<i>R</i> <sup>*</sup> <sub>1/3</sub> (m)	<i>R</i> <sub>1/3</sub> (m)
97/2/14 7 時~ 8 時	153	12.8	2.6	0.40	0.010	0.15	3.34	9.34
97/9/19 6 時~ 7 時	198	10.6	3.1	0.48	0.018	0.22	5.28	11.20
97/9/19 13 時~14 時	112	11.0	3.3	0.02	0.017	0.01	3.55	9.93
97/9/19 14 時~15 時	213	10.9	3.3	0.20	0.018	0.09	5.95	12.15
97/9/19 15 時~16 時	265	11.2	3.4	0.38	0.017	0.17	7.81	13.83

表-1 現地における越波飛沫の解析ケース



視カメラを使用することで夜間の使用も可能である.

### (2) 越波飛沫の打ち上げ特性

現地においては 1995 年 1 月から現在に至るまで, 越波 画像の取得が継続されている.このうち表-1 に示す ケースを解析対象とする.これらは 1 時間当りの越波回 数が 100 回を超える場合を選んだもので, 沖波諸元から 求めた波数に対して,打ち上げ高さの 1/3 最大値を計算 するための必要波数を満たしている.

現地で得られた 5 例を図-9中に×印でプロットした.係数 k=2.5の曲線が現地データのほぼ上限を示している。これに対し、先に示した実験結果は現地データに比べて小さな値となっている。石田ら(1982)は縮尺1/30の模型実験を行い、構造物に波面が衝突した際に発生する飛沫にはフルード則が適用できないことを明らかにしている。今回は実験縮尺 1/10 であり、比較的大きな模型を用いたけれども、飛沫の打ち上げ高さに縮尺効果が現れており、こうした検討には現地データとの比較が必要である。

# 5. 通行車両障害事例に関する検討

#### (1) 車両災害事例の分析

越波水塊の落下によって普通乗用車のフロントガラス



が破損したケースについて検討した.図一10 は当日の波 高,周期,法先水深と,護岸天端上を基準とした水塊の 打ち上げ高さ  $R_{h}^{k}$ および越波流量 q の計算値を示してい る. 越波流量は合田ら(1975)の算定図を用いた.同算 定法は越波流量が  $10^{-4}$ m<sup>3</sup>/m/s以上を対象としているた め,これより越波流量が小さい条件に対しては計算曲線 を外挿した.

自動車に被害が発生した 16 時 55 分ごろは潮位が高く,また  $H_0$ も増大している。 $R_{trus}^{*}$ は,護岸天端を越えることはないが, $R_{tymax}^{*}$ では 6.0 m 程度と推定される。

一般に自動車の安全な通行を確保するためには,護岸の越波流量を $10^{-4}m^3/m/s$ 以下に設定することが基準値である(たとえば合田;1990).しかしながら,この時の越波流量は $10^{-5}m^3/m/s$ のオーダーであり,基準値を下回っているが,通行障害が発生したことが明らかになった.

# (2) 通行止め規制の事例

越波水塊の打ち上げにより通行止めを行った例につい て検討した。図-11は、1997年9月15日~21日までの 波高、周期、法先水深と打ち上げ高さ(護岸天端上を基 準)の計算値を示している。道路管理者が通行止めを行っ た期間が、18日の20時~20日の18時までである。17日 の12時過ぎから次第に波高が大きくなり、波高が3m 程度になると、R\*いっでは護岸天端を頻繁に越えることに なる。また、前出図-10に示した被害発生時とほぼ同じ 状況であり、通行に障害が生じる危険があったことがわ かる。



図-11 通行止め規制の状況

# 6. ま と め

道路護岸における波の打ち上げ特性を明らかにすると ともに,高波時の通行車両への障害と海象条件の関係を 分析した.主要な結論は以下のとおりである.

直立護岸を対象として行った越波実験結果に基づいて、水塊の打ち上げ高さの1/3最大値 Rw1/3を換算沖波波高 H<sup>6</sup>と法先水深 h の関数として定式化した.

② 現地観測結果に基づいて飛沫の打ち上げ高さを定 式化した.飛沫のような小規模な現象に対しては、縮尺 1/10の模型実験では現地よりも小さな値が得られた。

③ 通行障害事例を分析した結果,越波流量が10<sup>-5</sup> m<sup>3</sup>/m/sの場合に,護岸天端からの水塊の最大打ち上げ 高さ R<sup>\*</sup><sub>wmax</sub> が 6.0 m 程度でフロントガラスの破損が発 生したことが確認された.

本論で示した波の打ち上げ高さのうち,水塊は通行車 両に直接的被害を与える指標であり,推定精度を上げる と通行止めの判断基準に,また飛沫は運転者の一時的な 視界障害や他車線への回避といった間接的な影響を示す 指標となりうる.一連の研究結果は道路の維持のほか道 路利用者への情報提供など多様に活用できる可能性があ る.

また今回は法先水深が比較的小さな直立護岸を対象と したものであり、水深の大きな場合や消波型の護岸構造 に対しては別途検討する必要がある.水塊や飛沫の飛散 に及ぼす外力としては風の影響も無視できない.今後現 地において風が飛散分布に及ぼす影響についても検討す る予定である.

現地における越波データの取得に当っては,室蘭開発 建設部浦河道路維持事業所の協力を得た.またデータ解 析に当っては(財)日本気象協会北海道本部海洋調査課 の西村修一課長,ならびに(有)スタジオムーン堀川和 典氏の協力を得た.さらに現地における海象データの取 得に際して,帯広開発建設部十勝港湾建設事業所ならび に室蘭開発建設部浦河港湾建設事務所の協力を得た.こ こに記して関係各位に謝意を表する次第である.

#### 参考文献

- 石田 昭・花田昌彦・細井正延(1982): 飛沫の発生に関する実 験的研究,第29回海岸工学講演会論文集,pp.385-388.
- 合田良實(1990): 港湾構造物の耐波設計(増補改定版), 鹿島出 版会, 333 p.
- 合田良実・岸良安治・神山 豊(1975): 不規則波による防波護 岸の越波流量に関する実験的研究,港湾技術研究所報告,第 14巻,第4号, pp. 3-44.
- Ishimoto, K., T. Chiba and Y. Kajiya (1995): Wave overtopping detection by image processing, Proc. of 2nd World Congress on Intelligent Transport System, pp. 515-518.