

I-15 格子桁の数値解法について

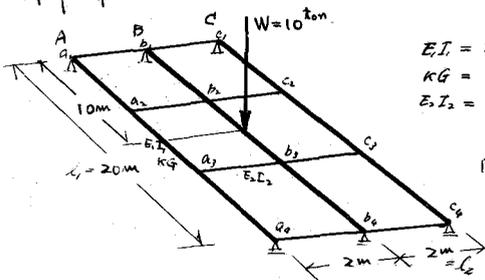
岐阜大学工学部 准員 井上 肇

筆者はここに弾性変位上の連続はりによるモーメント分配法の適用を試み¹⁾、さきにも横桁が主桁に単純に支持されているという仮定で上記の解法を發表した²⁾。格子構造の主桁、横桁の数が多ければ、その解を求めるとは非常に面倒であるから、その一別法として、ラーメンや連続はりでのモーメント分配法に相当する逐次近似解法を、格子桁とタテヨコの二つの方向に分解し、横桁は主桁にそれぞれの変位で上下方向に弾性的に支持され、かつ主桁のねじり剛性によって弾性的に回転させるものであると仮定し考察した。すなわち、ねじり剛性は主桁のみと見え、横桁のそれは無視した。

この解法の基本的な考え方は、上記の支持条件をもつ連続はりであるが、上記のモーメント分配法の考え方を求め、これを主桁と見做し合せ、各節のタワミとねじりモーメントが釣り合うようにしてゆくのである。横桁の一本だけ横桁上に荷重があるときは、横桁と主桁とを組合せれば解が得られるが、横桁が二本以上はつたり、主桁上に荷重があるときは、主桁に仮想的な力を加え、これを配分することにより(横桁についての解を利用)、それぞれの横桁の部分における横桁と主桁とのタワミの差が零になるようにする。この操作は、まず一つの横桁だけに注目して行い、その結果他の横桁の部分に新しいタワミの差が生ずるが、これを今までの操作を繰り返して逐次タワミの差が零になるようにする。このとき主桁に生ずるねじりモーメントについても釣り合わせる必要があり、このためには、そのタワミの差のパラメータが破れるが、再びこれをパラメータとせよ。すなわち、横桁はタワミとねじりモーメントの二つについて、平行的に実施する必要がある。主桁についてのねじり剛性のとり方は、その横桁の隣りの横桁までの長さとし、他端は上下に自由、回転は固定として見なす。

計算例

図-1 に示す格子桁はこの解法を適用する。



$EI = 2 \times 10^{10} \text{ kg-cm}^2$
 $KG = 8 \times 10^{10}$
 $EI_2 = 0.02 EI$

図-1

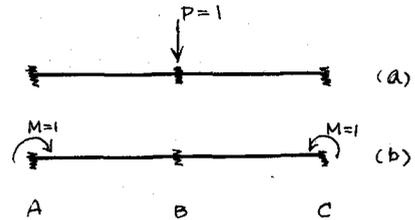


図-2

図-2a の解 $R_A = R_c = +0.3113$, $R_B = +0.3714 (-0.6222)$, $M_{AB} = -0.0124r_1$, $M_{BC} = +0.0188r_1$, $M_{AC} = +0.0076r_1$, $M_{BT} = 0$.

図-2b の解 $R_A = R_c = -14.01$, $R_B = +38.02$, $M_{AB} = +0.0864r_1$, $M_{BC} = -0.7149r_1$, $M_{AC} = (6-0.1163)r_1$, $M_{BT} = 0$

たゞし M_{AT} , M_{CT} は主桁、B桁におけるねじりモーメント。(a)内はパラメータを用いた解。

上の解を用い、荷重 10^{20} N と B 主桁にだけ荷重があるとして(横桁)の存在は一応無視し、 b_1, b_2 におけるタワミを求めると $y_{b1} = y_{b2} = 7.099 \text{ cm}$ となり、タワミの差(主桁と横桁)は小さく

よるために、前述の力 $P = 7.099 / \sqrt{0.000115^2} = 1.0782 \times 10^6 \text{ kg} = 10.782 \text{ ton}$ と加えよと、それの配分は表-1に示す通りである。ただし C.M. は 10 語の伝達モードである。

表-1 7桁のねじりモードのバロース計算

バロース長	2	3			計	2	解
		7桁	ねじり				
Δ	y_a, y_c		+1.929			+0.303	
Δ	y_b		-3.468	+0.099		-0.665	
$\Delta = y_a - y_b$		7.099	+1.258			-0.968	
不平衡力 $P = \Delta \cdot U$		10.782	+1.972				
荷重	R_a, R_c	+3.356	+0.614	-0.089	7.625		+1.7682
	R_b	-6.712	-1.228	2.0177	-4.654		-3.5365
モーメント	M_{AB}	-0.1644k	-0.0301k	+0.0043k	-0.0288k		-0.07902k
	M_{BC}	+0.1713k	+0.0313k	-0.0045k	+0.0268k		+0.07975k
	M_{AT}	+0.0232k	+0.0150k	+0.0190k	+0.0540k		+0.22622k
	C.M.	-0.0822k	-0.0140k	-0.0360k	-0.0540k		

表-1 に示すように、不平衡力 P の減少率は非常に小さいから、それらの操作は ① 7桁のねじりモードと ② ねじりモードとに明確に分け、それぞれ操作の過程において級数と因子とを並べて R_A 等と級数項とを求め、計算の迅速化を図った。

表-2 7桁のバロース計算 (b_2 は $P=1$)

	b_2	b_3
R_a, R_c	$\alpha / 1 - x^2$	$\alpha x / 1 - x^2$
R_b	$\beta / 1 - x^2$	$\beta x / 1 - x^2$
M_{AB}	$m_1 / 1 - x^2$	$m_1 x / 1 - x^2$
M_{BC}	$m_2 / 1 - x^2$	$m_2 x / 1 - x^2$
M_{AT}	$m_3 / 1 - x^2$	$m_3 x / 1 - x^2$
C.M.	$m_4 / 1 - x^2$	$m_4 x / 1 - x^2$

表-3 ねじりモードのバロース計算 (A.C.M. は $M_T=1$)

	b_2	b_3
	$\alpha r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_1 = \delta_1$	$\alpha f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_1$
	$\beta r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_2 = \delta_2$	$\beta f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_2$
	$m_1 r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_1 = \delta_3$	$m_1 f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_3$
	$m_2 r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_2 = \delta_4$	$m_2 f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_4$
	$m_3 r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_2 = \delta_5$	$m_3 f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_5$
	$m_4 r_1 (k_2 - k_1) x / 1 - x^2 + r_1 k_2 = \delta_6$	$m_4 f u r_1 (k_2 - k_1) / 1 - x^2 = \Delta_6$

表-2 で r_1 は節点 i の橋脚に対するモード x の配分、 k_1, k_2 は図-2b の脚の反力を用いる項、 $k_1, k_2, \delta_1, \delta_2$ はそれぞれモード x に関する項である。表-2 で $\alpha, \beta, m_1, m_2, m_3, m_4$ は図-2a の解にそれぞれ対応し、 f は $b_2 = P=1$ のときの b_3 の 7桁の値、 u は $b_2 = P=1$ の b_3 の 9桁の逆数である。

表-3 で r_1 はねじりモード x の不適合の項、残った u は b_3 の逆数、 Δ は b_3 の逆数バロース x である。表-4 である。($R_A \sim M_{AT}$ の代りに R_b)

表-4 $M_T=1$ のバロース計算 (b_2)

側取		1	2	3	...	n	...	計
R_A	b_2	α	$u\alpha$	$u^2\alpha$...	$u^{n-1}\alpha$...	$\alpha / 1 - u$
	b_3	β	$u\beta$	$u^2\beta$...	$u^{n-1}\beta$...	$\beta / 1 - u$
C.M.	b_2	u	$-u^2$	$-u^3$...	u^n	...	—
	b_3	v	uv	uv^2	...	uv^{n-1}	...	$v / 1 - u$

表-4 に示すように b_3 は C.M. が残っているため、以上の操作をくりかえして (b_3 は同じ b_2 の 2桁と u の逆数 v) の M_T は、ねじりモード x の不適合もたいて、計算の構造の逆以解を得られる。

図-1 の逆以解と表-2 から表-4 までの結果を表-1 の右端に記す。

1) モード分解法による線形方程式の連続解法の解説 ; 岐阜大学工学部研究報告 第 5 号 昭和 31 年

2) 格子桁の数値的解法 ; 土木学会中部支部研究発表会 昭和 31 年 11 月