

I-29 1径間ラーメン支差構造の解法

松尾橋梁株式会社 正員 錄 晴 司

Hellmut Homberg はその著 1) Kreuzwerke, 1951 において、單軸ないし連続軸を並列した支差構造の解法を述べ、その後 2) Einflussflächen für Kreuzwerke, 1956 において、種々の構造に対する計算式並びに有益な数表を発表している。こゝに、ラーメンを主軸として並列した支差構造のうち、簡単な場合、すなわち、1径間ラーメン m 本を並列し、これらを横軸 2 本で連結した支差構造に対する解を、Homberg の理論に従って導いた。但し、次の仮定を設けた。1) 主軸は一定間隔 a_0 、横軸は主軸の支間 l を等分した点に配置されているものとし、横軸は両端の主軸ラーメン間を連続している。2) 横軸と主軸との連結は引張圧縮に対して剛性を持っています。3) 両端のラーメンは中间のものとの断面を異にしています。4) 橋床は主軸で直接支持せられ主軸上部において中間ヒンジを持っている。すなわち支差構造の一般的な計算法と同じように橋床の連続性を無視する。5) ラーメンの弾性変形については、その部材軸方向力及びせん断力の影響並びにねじり剛性を無視する。

横軸 n 本と主軸 m 本から成る図-1 の構造は $m+1+n(m-2)$ 次不静定である。橋床を除いて任意のラーメン k 上の位置 u に $P_{ku}=1$ が作用しているとき、各横軸と中間主軸との結合点に作用する $n(m-2)$ 個の格差荷重 $K_{ih,ku}$ を不静定未知量に選ぶ。両端のラーメンを各横軸で連結した構造と $(m-2)$ 本の単独ラーメンから成るものと基本構とする。

単独ラーメンに対し n 個の格差に $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_h, \dots, \alpha_n$ までの n 個の集中荷重を同時に作用させた状態を、組み合重群載荷状態と名付ける。横軸 n 本ある場合には、このような荷重群の組を採用し、その組別を明示するため第 n 組の荷重群には、添字 (n) を附す $\alpha_{h(n)}$, $h=1, 2, \dots, n$ で表わすものとする。任意の単独ラーメン i に任意の組み合重群 (n) が作用したとき、このラーメンの任意格差 α_i 及び荷重位置 u に生ずるタロミをそれぞれ $f_{ih,i(n)}$ 及び $f_{iu,i(n)}$ とする。このとき荷重群 $\alpha_{h(n)}$ は下記の式(1)を満足し、且つ相異った任意の組 (l) の組み合重群 $\alpha_{h(l)}$, $h=1 \dots n$ に対しては常に式(2)を満足するよしに選定する。

$$f_{ih,i(n)} = \omega_{i(n)} \cdot \alpha_{h(n)}, \quad i = a, b, \dots, m; \quad h = 1, 2, \dots, n; \quad n = 1, 2, \dots, n \quad (1)$$

$$\sum_{h=1}^n \alpha_{h(n)} \cdot \alpha_{h(l)} = 0, \quad n \neq l, \quad n = 1, 2, \dots, n; \quad l = 1, 2, \dots, n \quad (2)$$

上式中の $\omega_{i(n)}$ は各荷重群毎に異なる常数である。式(1)に対応して次式によると $\gamma_{u(n)}$ が得られる。

$$f_{iu,i(n)} = \omega_{i(n)} \cdot \gamma_{u(n)}, \quad i = a, b, \dots, m; \quad n = 1, 2, \dots, n; \quad 0 \leq u \leq l \quad (3)$$

両端のラーメンの断面が中间ラーメンのものと異なるとき、式(1)において $i = a, m$ に対する $\omega_{a(n)} = \omega_{m(n)} = \omega_{R(n)}$ と中间ラーメンに関する $\omega_{i(n)}$ とへら、次の総剛比 $\gamma_{(n)}$ を得る。

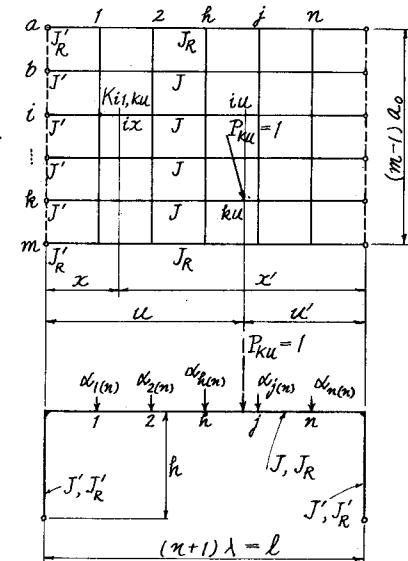


図-1.

$$r_{(n)} = \frac{\omega_{i(n)}}{\omega_{R(n)}}, \quad i=1, \dots, m-1; \quad n=1, 2, \dots, n \quad (4)$$

横桁を図-2に示すバネ係数を持つ弾性支承上の連続桁と考え、
 $P=1$ 心地奥に作用するとき各支点 i に生ずる反力 $B_{ik(n)}$ は、
 $HOMberg$ の著書 2) の § D. において、

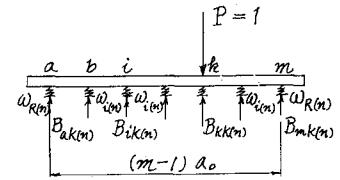


図-2.

$$r = r_{(n)}$$

$$z = z_{(n)} = \frac{6EJ_q \cdot \omega_{i(n)}}{a_0^3}, \quad J_q = \text{横桁の断面2次モーメント} \quad (5)$$

を代入することにより易く求められ、従って次式による $C_{ik(n)}$ を算出することができます。

$$C_{ik(n)} = B_{ik(n)}, \quad C_{ii(n)} = B_{ii(n)} - 1 \quad (6)$$

従って、次式で与えられる格奥荷重が決定せられ、結局凡ての断面力を求めることが可能である。

$$K_{ih,ku} = \sum_{n=1}^n \mu_{(n)} \alpha_{h(n)} Y_{u(n)} C_{ik(n)} \quad (7)$$

$$\mu_{(n)} = 1 \div \sum_{h=1}^n \alpha_{h(n)}^2, \quad n=1, 2, \dots, n \quad (8)$$

横桁・2本、柱脚・上部の場合の解 (図-1 及び 3 参照)

$$J_R = r_1 \cdot J, \quad J'_R = r_2 \cdot J', \quad z = (\ell : 2a_0)^3 J_q : J$$

$$\kappa = \frac{J}{J'} \cdot \frac{h}{\ell}, \quad \kappa_R = \frac{J_R}{J'_R} \cdot \frac{h}{\ell}, \quad \xi_i = \frac{9}{2(2\kappa+3)}, \quad \xi_R = \frac{9}{2(2\kappa_R+3)}$$

組み合せ群載荷状態における剛性及 α 特性タワミ曲線

$$\text{支差剛比: } z_{(1)} = \frac{8}{\delta_1} (15 - 8\xi_i) \cdot z, \quad z_{(2)} = \frac{8}{\delta_1} z$$

$$\text{端剛比: } r_{(1)} = r_1 \cdot \frac{15 - 8\xi_i}{15 - 8\xi_R}, \quad r_{(2)} = r_1$$

$$\text{特性タワミ曲線: (i) } 0 \leq u \leq \frac{\ell}{3}, \quad u_1 = 3u/\ell, \quad 0 \leq u_1 \leq 1.$$

$$Y_{u(1)} = \frac{1}{15 - 8\xi_i} [18u_1 - 3u_1^3 - 4u_1(3 - u_1)\xi_i], \quad Y_{u(2)} = 2u_1 - u_1^3$$

$$(ii) \quad \frac{\ell}{3} \leq u \leq \frac{2\ell}{3}, \quad u_2 = 3u/\ell - 1, \quad 0 \leq u_2 \leq 1$$

$$Y_{u(1)} = \frac{1}{15 - 8\xi_i} [15 + 9u_2 - 9u_2^2 - (2 + u_2 - u_2^2)\xi_i], \quad Y_{u(2)} = 1 - u_2 - 3u_2^2 + 2u_2^3$$

$$\text{常数: } \mu_1 = 0.5, \quad \mu_2 = 0.33333, \quad \mu_3 = 0.16667, \quad \mu_4 = \frac{2}{27} \cdot \frac{1}{h} \cdot \xi_i$$

影響面距離

	$H_{i,ku}^0$	$Y_{u(1)} C_{ik(1)}$	$Y_{u(2)} C_{ik(2)}$
$K_{i1,ku}$	0	$+ \mu_1$	$+ \mu_1$
$K_{i2,ku}$	0	$+ \mu_1$	$- \mu_1$
$H_{i,ku}$	+1	$+ \mu_4$	0

	$M_{ix,ku}^0$	$Y_{u(1)} C_{ik(1)}$	$Y_{u(2)} C_{ik(2)}$
$0 \leq x \leq \frac{\ell}{3}$	$M_{ix,ku} = +1$	$+ M_1 x - \frac{2}{27} B \ell$	$+ M_3 x$
$\frac{\ell}{3} \leq x \leq \frac{2\ell}{3}$	$M_{ix,ku} = +1$	$+ M_3 l - \frac{2}{27} B \ell$	$+ M_3 l - M_2 x$

	$Y_{u(1)} S_{yK(1)}$	$Y_{u(2)} S_{yK(2)}$
$S_{y,ku}$	$+ \mu_1$	$+ \mu_1$

	$Q_{ix,ku}^0$	$Y_{u(1)} C_{ik(1)}$	$Y_{u(2)} C_{ik(2)}$
$0 \leq x \leq \frac{\ell}{3}$	$Q_{ix,ku} = +1$	$+ \mu_1$	$+ M_3$
$\frac{\ell}{3} \leq x \leq \frac{2\ell}{3}$	$Q_{ix,ku} = +1$	0	$- \mu_2$

- 注: 1) $Y_{u(1)}$ の右辺及 α 上の表にある ξ に対する場合は、中间ラーメンの計算の場合 ξ_i 及
 外側ラーメンの場合 ξ_R を用いなければならぬ。2) $M_{ix,ku}^0$, $Q_{ix,ku}^0$ 及 $\alpha H_{i,ku}^0$ は $P_{ku}=1$
 によって基本構に生ずる M_{ix} , Q_{ix} 及 αH_i である。従って、 $i+k$ のときは零である。
 3) $S_{y,ku}$ は、支点反力 $C_{ik(n)}$ のみによって、弾性支承上の連続桁の断面 y (縦座
 横と距離 y にある) に生ずる曲げモーメント及びセン断力である。