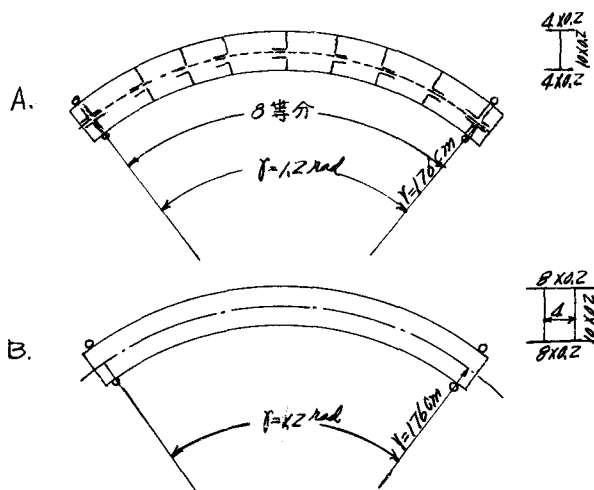


東北大学 正員。樋浦 大三

“ “ “ “ 浪越 勇

1. 最近高速自動車道路の建設が盛んとなり、曲線橋の必要も多くなってきた。橋梁の大小により、橋梁全体と一本の曲線桁とし、或は曲線桁を併列した曲線格子、またはそれと多径間になる連続構造としたものなど多種多様である。いづれにしても単一曲線桁の解が基礎となるので単一曲線桁のたわみ、応力と模型を作って測定してみた。
2. 模型は真鍮で作り、A, B 2 種とした。A は I 型断面、B は箱 (II) 型断面とした。いづれも中心角 $\theta = 12$ ラジアン、半径 176 cm とした。A には補剛材として真鍮の山型 $2 \times 2 \times 2$ を用いた。両端には 4 個、中間 8 等分して 2 個づつがっちりとりつけた。



B には補剛材は用いなかった。
単に支束において腹板に板をハンダ付けし厚さを増して補強することにした。
これらの曲線桁を両端半径方向の一本のローラーにのせ、皿状挟み端として、垂直荷重をかけることにした。

3. たわみ (w) と接水角 (θ)

桁の断面形状や何によって曲げ捩り剛性が大いに関係する。曲げ捩りも考慮に入れたたわみ角を求める基本の式は既に倉西父子によって導かれている

$$\begin{aligned}
 -\frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{r^2} \frac{d^4 \theta}{d\varphi^4} + (4J_d - \frac{EI_G}{r^2}) \frac{1}{r^2} \frac{d^2 \theta}{d\varphi^2} + 4J_d \frac{1}{r^2} \theta &= -\frac{M}{Y} (1 + \frac{4J_d}{EI}) + \frac{1}{r} \frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{r^2} \frac{d^2 M}{d\varphi^2} - m_x \\
 &= -\frac{M}{Y} (1 + \frac{4J_d}{EI} + \frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{EI}) - \frac{M}{Y} (1 + \frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{EI}) m_x - \frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{EI} \frac{d^2 M}{d\varphi^2} - m_x \quad (1)
 \end{aligned}$$

M が既知のときはこれから θ を求めることが出来る。 θ は次式より求めることが出来る。

$$\frac{d^2 \theta}{d\varphi^2} = -\frac{Y}{EI} M \quad (2)$$

更に変形してたわみと接水角と荷重との直接の関係と導くと次のようになる。

$$\frac{EI}{4J_d} = K_1, \quad \frac{EI_G}{r^2} \frac{1}{4J_d} = K_2 \text{ とすると,}$$

$$\begin{aligned}
& -K_1 \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} + (K_1 + K_2 - 2) K_2 \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} + (2K_1 K_2 + 2K_2 + K_2^2 - K_1 - 1) \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} + (K_1 K_2 + K_2^2 - 2K_1 - 2) \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} - (K_1 + 1) \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} \\
& - \frac{P^2}{EI} \left\{ K_1 (K_1 + K_2 + 1) \vartheta - (1 + K_1)(1 + K_2) \frac{d^4 \vartheta}{d\varphi^4} + (K_1 + K_2 - 2) K_2 \frac{d^4 \vartheta}{d\varphi^4} - K_2^2 \frac{d^4 \vartheta}{d\varphi^4} \right\} \\
& - \frac{P^2}{EI} \left\{ (K_1 + 1)(K_1 + K_2 + 1) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} - K_2 (2K_1 + K_2 + 2) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} + K_2^2 \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} \right\} - \frac{P^2}{EI} \left\{ K_1 (K_1 + K_2 + 1) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} - (K_1 + 1)(K_2 + 1) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} \right. \\
& \quad \left. + K_2 (K_1 - K_2) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} - K_2^2 \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} \right\} \dots \dots \dots (3)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& -K_2 (K_1 + K_2) \frac{d^4 \theta}{d\varphi^4} + (K_1 - K_2 + K_1 K_2) \frac{d^4 \theta}{d\varphi^4} - (K_2^2 + K_1 K_2 - 2K_1 - 2K_2) \frac{d^4 \theta}{d\varphi^4} + (K_1 + K_2) \theta = \frac{P^2}{EI} \left\{ (K_1 + 1)(K_1 + K_2) \vartheta - (K_1 + K_2) K_2 \frac{d^4 \vartheta}{d\varphi^4} \right. \\
& \quad \left. + \frac{P^2}{EI} \left\{ (K_1 + K_2) M_2 - (K_1 + K_2)^2 \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} \right\} + \frac{P^2}{EI} \left\{ (K_2 - K_1^2 K_2 K_2 - K_1) \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} - (K_1 + K_2) K_2 \frac{d^4 M_2}{d\varphi^4} \right\} \right\} \dots \dots \dots (4)
\end{aligned}$$

となる。

θ の裏に集中荷重 P が作用するとき、両端単純支持、接りに対し固定、反り自由とすると普通五は五に比し極めて小さいから

$$\omega = \frac{P L^2}{EI} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1 + K_1 \left(\frac{K_2}{n\pi}\right)^2 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + 1 \right\}}{\left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 - 2 \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + 1 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 - 2 \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 \right\}} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots} (5)$$

$$\theta = \frac{P L^2}{EI} \sum \frac{1 + K_1 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + 1 \right\}}{\left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 - 2 \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 + \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + 1 \right\}} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots} (6)$$

となる。

今この問題を(1)式に若干の近似を施して解いてみる。 δ が小さいときは M は充分な精度をもって三角形で表すことができる。これを $\sin$ series で表すと(1)式は

$$-K_2 \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} + (1 - K_2) \frac{d^4 \omega}{d\varphi^4} + \theta = - \frac{P L^2}{EI} (1 + K_1 + K_2) \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{\pi^2 n^2} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots}$$

と置くことができる。この解は $M^2 = \frac{1}{K_2}$ と置く

$$\theta = A \sin \varphi + B \sinh M \varphi + C \cosh M \varphi + D \sinh M \varphi + \frac{P L^2}{EI} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{\pi^2 n^2} \frac{1 + K_1 + K_2}{\left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 - 1 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 \right\}} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots} (7)$$

となり ω は(2)式より求められる。

両端単純支持、接りに対して固定、反り自由とするは

$$\theta = \frac{P L^2}{EI} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{\pi^2} \frac{1 + K_1 + K_2}{\left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 - 1 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 \right\}} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots} (8)$$

$$\omega = \frac{P L^2}{EI} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1 + K_1 \left(\frac{K_2}{n\pi}\right)^2 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + \left(\frac{K_2}{n\pi}\right)^2 \right\}}{\left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 - \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 + K_2 \left\{ \left(\frac{n\pi}{L}\right)^4 + \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 \right\}} \frac{\sin \frac{n\pi \beta}{l} \sin \frac{n\pi \varphi}{l}}{\dots \dots \dots} (9)$$

更に両端単純支持、接りに対し固定、反り固定とするは

$$A = \frac{\sinh t \sinh M t + M (\cosh t + 1) (\cosh M t - 1)}{2 M (1 - \cosh t \cosh M t) + (M^2 - 1) \sinh t \sinh M t} F$$

$$B = \frac{\mu \sinh \delta \sinh \mu \delta + (\cosh + 1)(\cosh \mu \delta - 1) + 2(1 - \cosh \mu \delta)}{2\mu(1 - \cosh \mu \delta) + (\mu^2 - 1)\sinh \delta \sinh \mu \delta} F$$

$$C = \frac{(\cosh - 1)\sinh \mu \delta - \mu \sinh \delta (\cosh \mu \delta - 1)}{2\mu(1 - \cosh \mu \delta) + (\mu^2 - 1)\sinh \delta \sinh \mu \delta} F$$

$$D = -C$$

$$F = \frac{PR^2}{EI} \sum \frac{2}{\pi} \frac{1 + K_1 + K_2}{(\frac{\pi R}{r})^2 - 1 + K_2 \{(\frac{\pi R}{r})^4 - (\frac{\pi R}{r})^2\}} \sin \frac{\pi R \theta}{r}$$

$$\theta = A \sin \varphi + B \sinh \mu \varphi + C \cosh \mu \varphi + D \sinh \mu \varphi + \frac{PR^2}{EI} \sum \frac{2}{\pi} \frac{1}{\pi^2} \frac{1 + K_1 + K_2}{(\frac{\pi R}{r})^2 - 1 + K_2 \{(\frac{\pi R}{r})^4 - (\frac{\pi R}{r})^2\}} \sin \frac{\pi R \theta}{r} \sin \frac{\pi R \varphi}{r} \dots (10)$$

$$\begin{aligned} W = & AR \left\{ \sin \varphi - \frac{\sinh \mu \varphi}{r} \right\} - BR \frac{1}{\mu^2} \left\{ \sinh \mu \varphi - \frac{\sinh \mu \varphi}{r} \right\} + CR \left\{ (\cosh - 1) - \frac{(\cosh - 1)}{r} \right\} - DR \frac{1}{\mu^2} \left\{ (\cosh \mu \delta - 1) - \frac{(\cosh \mu \delta - 1)}{r} \right\} \\ & + \frac{PR^2}{EI} \sum \frac{2}{r} \frac{1 + K_1 (\frac{\pi R}{r})^2 + K_2 \{(\frac{\pi R}{r})^2 - 1 + (\frac{\pi R}{r})^2\}}{(\frac{\pi R}{r})^4 - (\frac{\pi R}{r})^2 + K_2 \{(\frac{\pi R}{r})^6 - (\frac{\pi R}{r})^4\}} \sin \frac{\pi R \theta}{r} \sin \frac{\pi R \varphi}{r} \dots (11) \end{aligned}$$

と置く。

更に特別の場合として集中荷重 P が $\beta = \frac{R}{2}r$ 作用するとき (1) 式をそのまま解くと次のようになる。

$$\begin{aligned} W = & \frac{PR^3}{EI} \left[\frac{\sin \frac{\pi}{2}}{\sinh \delta} \left(\sin \varphi - \varphi \cosh \frac{\delta}{2} \right) - \frac{1 + K_1 + K_2}{1 + K_2} \cdot \frac{1}{4} \left\{ \left(\tan \frac{\delta}{2} - \frac{\delta}{2} - \frac{\delta}{2} \tan \frac{\delta}{2} + 1 + \frac{2}{1 + \mu^2} \right) \varphi + \left(\frac{\delta}{2} \tan \frac{\delta}{2} - 1 - \frac{2}{1 + \mu^2} \right) \frac{1}{\cosh \frac{\delta}{2}} \sin \varphi \right. \right. \\ & \left. \left. + \frac{2}{\mu^2(1 + \mu^2)} + \frac{\delta}{\cosh \frac{\delta}{2}} \cosh \varphi + \frac{1}{\cosh \frac{\delta}{2}} \varphi \sinh \varphi - \frac{2}{\cosh \frac{\delta}{2}} - \frac{1}{\mu^2(1 + \mu^2)} \frac{2}{\cosh \frac{\delta}{2}} \sinh \mu \varphi \right\} \right] \dots (12) \end{aligned}$$

$$\theta = \frac{PR^2}{EI} \frac{1 + K_1 + K_2}{1 + K_2} \cdot \frac{1}{4} \left\{ \left(\frac{\delta}{2} \tan \frac{\delta}{2} - 1 - \frac{2}{1 + \mu^2} \right) \frac{1}{\cosh \frac{\delta}{2}} \sin \varphi + \frac{1}{\cosh \frac{\delta}{2}} \varphi \cosh \varphi + \frac{2}{\mu(1 + \mu^2)} \frac{1}{\cosh \frac{\delta}{2}} \sinh \mu \varphi \right\} \dots (13)$$

4. 集中荷重 P が β の奥に作用するとき F. Wankelstein に従って曲線荷としての捻りモーメントを求め、この捻りモーメントが曲線荷を引き延した直荷に作用するものとして θ を求め、次に W を求める。

$$0 < \varphi < \beta$$

$$\begin{aligned} W = & \frac{PR^3}{EI} \left[K_1 \left\{ \frac{1}{1 + \mu^2} \left(\frac{1}{\mu^2} \frac{\sinh \mu \beta'}{\sinh \mu \delta} \sinh \mu \varphi - \frac{1}{\mu^2} \frac{\beta'}{\delta} \varphi \right) - \frac{\mu^2}{1 + \mu^2} \left(\frac{\sinh \beta'}{\sinh \delta} \sin \varphi - \frac{\beta'}{\delta} \varphi \right) \right. \right. \\ & \left. \left. + \frac{\beta'}{\delta} \varphi^2 - \frac{\beta \beta'}{\delta^2} (\beta + \delta) \varphi + \left(\frac{\sinh \beta'}{\sinh \delta} \sin \varphi - \frac{\beta'}{\delta} \varphi \right) \right\} \right] \dots (14) \end{aligned}$$

$$\theta = \frac{PR^2}{EI} K_1 \left\{ \frac{1}{\mu(1 + \mu^2)} \frac{\sinh \mu \beta'}{\sinh \mu \delta} \sinh \mu \varphi + \frac{\mu^2}{1 + \mu^2} \frac{\sinh \beta'}{\sinh \delta} \sin \varphi - \frac{\beta'}{\delta} \varphi \right\} \dots (15)$$

$$\beta < \varphi < \delta$$

$$\begin{aligned} W = & \frac{PR^3}{EI} \left[K_1 \left\{ \frac{1}{1 + \mu^2} \left(\frac{1}{\mu^2} \frac{\sinh \mu \beta}{\sinh \mu \delta} \sinh \mu \varphi' - \frac{1}{\mu^2} \frac{\beta}{\delta} \varphi' \right) - \frac{\mu^2}{1 + \mu^2} \left(\frac{\sinh \beta}{\sinh \delta} \sin \varphi' - \frac{\beta}{\delta} \varphi' \right) \right. \right. \\ & \left. \left. + \frac{\beta}{\delta} \varphi'^2 - \frac{\beta \beta'}{\delta^2} (\delta + \beta') \varphi' + \left(\frac{\sinh \beta'}{\sinh \delta} \sin \varphi' - \frac{\beta}{\delta} \varphi' \right) \right\} \right] \dots (16) \end{aligned}$$

$$\theta = \frac{PR^2}{EI} K_1 \left(\frac{1}{\mu(1 + \mu^2)} \frac{\sinh \mu \beta}{\sinh \mu \delta} \sinh \mu \varphi' + \frac{\mu^2}{1 + \mu^2} \frac{\sinh \beta}{\sinh \delta} \sin \varphi' - \frac{\beta}{\delta} \varphi' \right) \dots (17)$$

$$\text{ただし } \gamma - \beta = \beta', \quad \gamma - \varphi = \varphi'$$

5. K_1 に比較して K_2 が極めて小さいときは ω, θ ともに K_2 の影響は極めて小さい。いま極限の場合として $K_2=0$ を考え、 θ も ω も載荷角において連続として(1)式から求める

$$\omega = \frac{Pr^3}{EI} \left\{ (1+K_1) \frac{1}{2 \sin \gamma} \left\{ \sin \gamma \sin \beta' \varphi' \cos \varphi' - (\beta \sin \beta' \cos \gamma - \beta' \sin \beta + \sin \beta \sin \gamma) \sin \varphi' \right\} \right. \\ \left. + K_1 \left\{ \frac{\beta'}{\gamma} \varphi' - \frac{\sin \beta'}{\sin \gamma} \sin \varphi' \right\} \right\} \text{----- (18)}$$

$$\theta = \frac{Pr^2}{EI} (1+K_1) \frac{1}{2 \sin \gamma} \left\{ \sin \gamma \sin \beta' \varphi' \cos \varphi' - (\beta \sin \beta' \cos \gamma - \beta' \sin \beta + \sin \beta \sin \gamma) \sin \varphi' \right\} \\ \text{----- (19)}$$

$$\beta < \varphi < \gamma \quad \gamma - \varphi = \varphi'$$

$$\omega = \frac{Pr^3}{EI} \left\{ (1+K_1) \frac{1}{2 \sin \gamma} \left\{ \sin \gamma \sin \beta \varphi' \cos \varphi' - (\beta' \sin \beta \cos \gamma - \beta \sin \beta' + \sin \beta \sin \gamma) \sin \varphi' \right\} \right. \\ \left. + K_1 \left\{ \frac{\beta}{\gamma} \varphi' - \frac{\sin \beta}{\sin \gamma} \sin \varphi' \right\} \right\} \text{----- (20)}$$

$$\theta = \frac{Pr^2}{EI} (1+K_1) \frac{1}{2 \sin \gamma} \left\{ \sin \gamma \sin \beta \varphi' \cos \varphi' - (\beta' \sin \beta \cos \gamma - \beta \sin \beta' + \sin \beta \sin \gamma) \sin \varphi' \right\} \text{--- (21)}$$

6. 桁の直応力は曲げによるものと反りの変化にもとづくものを加算して

$$\sigma = \sigma_m + \sigma_b = \frac{M}{EI} \cdot \frac{h}{2} + E W u \cdot \frac{1}{r^2} \cdot \frac{d^2 \theta}{d \varphi^2} \text{----- (22)}$$

にべし反りも W とすると

$$W = W u \frac{d \theta}{r d \varphi}$$

7. A 桁中央に 1 kg かけにヒきの中央裏のたわみとして次の値が得られた。

- (a) 補剛材の上下フランジにハンダ"つ"けされているとき。 0.63 cm.
 (b) 中釘補剛材のみの上下をフランジから自由にしたとき。 0.66 "
 (c) 全部の補剛材の上下をフランジから自由にしたとき。 0.73 "

これに対し計算値は

- (5) 式によるもの 1.13 cm.
 (9) " " 0.97 "
 (11) " " 0.63 "
 (14) " " 0.30 "
 (20) " " 1.87 "

となる その他の事は当日述べる。