

I-4 立体曲線トラスの応力解析について

九州大学 正員 村上 正
正員 田 忠 義

立体曲線トラスの応力解析について二つの研究がなされてゐる現象であるが、本研究は Gottfeldt の精密計算法に一步を加え、一般的荷重に對して応力解析を試みたもので、考察したトラスは静定で、一横構と有し、訂使端が半径方向に存在する構造である。

解析に當つては、平面トラスはネヅリに全く抵抗しないものと考え、さう内外側各主ゲタトラスの各節点に作用する節点力 ΔQ を求め、この後、各主ゲタトラスを真直に伸したトラスを想定して、これに集中荷重として ΔQ 、外カモーメントとして節点の曲げモーメントの变化量を用ゐて断面力を求めた。

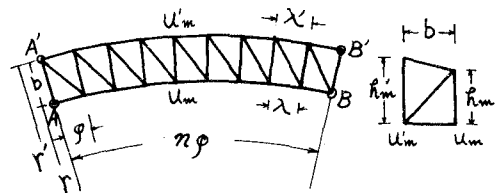


図-1

図-1に示すカ務面が有るトラスに図-2aの如く荷重が各節点に作用した場合を考える。断面力を求めるのに、図-2bの荷重を考えればよい。

このツライイ状態にある立体曲線トラスを内外側各主ゲタトラスに分離して節点力を求め、節点力相互の関係式を求めると、式(1)、および(2)になる。

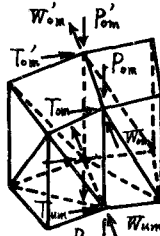


図-2a

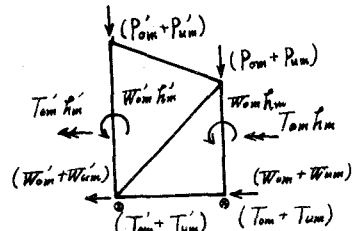


図-2b

$$\Delta Q_{m-1} - 2\cos\phi\Delta Q_m + \Delta Q_{m+1} = -P_{m-1} + 2P_m - P_{m+1} - (P_m + P'_m) \frac{\lambda\lambda'}{br} + \tan\delta_0 \{ R_{m-1} \bar{W}_{0m-1} - 2R_m \bar{W}_{0m} + R_{m+1} \bar{W}_{0m+1} \} - \tan\delta_0 \tan\frac{\phi}{2} \{ R_{m-1} \bar{T}_{0m-1} - R_{m+1} \bar{T}_{0m+1} \} \quad \dots (1)$$

$$\Delta Q'_{m-1} - 2\cos\phi\Delta Q'_m + \Delta Q'_{m+1} = -P'_{m-1} + 2P'_m - P'_{m+1} + (P_m + P'_m) \frac{\lambda\lambda'}{br} - \tan\delta_0 \{ R_{m-1} \bar{W}_{0m-1} - 2R_m \bar{W}_{0m} + R_{m+1} \bar{W}_{0m+1} \} + \tan\delta_0 \tan\frac{\phi}{2} \{ R_{m-1} \bar{T}_{0m-1} - R_{m+1} \bar{T}_{0m+1} \} \quad \dots (2)$$

ここで、 $\tan\delta_0 = \frac{h_0}{b}$, $R_m = \frac{h_{0m}}{h_0}$, h_0 = 基準ゲタ高さ, $h_{0m} = \frac{1}{\sqrt{2}} (h_{0m} \cos\phi + h'_{0m} \sin\phi)$, また、 $h_{0m} = \frac{1}{\sqrt{2}} (h_{0m} \cos\phi + h'_{0m} \sin\phi)$, $\bar{T}_{0m} = T_{0m} + T'_{0m}$, $\bar{W}_{0m} = W_{0m} + W'_{0m}$, $P_m = P_{0m} + P'_{0m}$, $P'_m = P'_{0m} + P'_{0m}$

式(1)および(2)を解くと、

$$\Delta Q_m = \sum_{i=1}^{n-1} \beta_{im} B_i, \quad \dots (3) \quad \Delta Q'_m = \sum_{i=1}^{n-1} \beta'_{im} B'_i \quad \dots (4)$$

ここで、

$$m \geq i \text{ のとき, } \beta_{im} = -\frac{\sin i\phi \sin(n-m)\phi}{\sin\phi \sin n\phi}, \quad m \leq i \text{ のとき, } \beta_{im} = -\frac{\sin(n-i)\phi \sin m\phi}{\sin\phi \sin n\phi}$$

一方外モーメントは、橋梁に於けるモーメントのツライカス $\frac{Tom' \cdot hm}{\cos \frac{1}{2} \phi}$, $\frac{Tom' \cdot hm}{\cos \frac{1}{2} \phi}$ となる。
 二 = 2, 同じトラスの橋梁長および長にのみ荷重 P_{0R} , P'_{0R} (合力の位置 Y_0), W_{0R} , W'_{0R} , Tom , Tom' が作用 (下) ときの橋梁力および断面力を求めると次のようになる。

$$m > R, \Delta Q_m = -\Delta Q'_m = -\frac{4P_{0R}Y_0}{b} \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{Rm} - 4R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{Rm} + 2R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \tan \frac{1}{2} \phi \frac{\cos R \phi \sin (\pi - m) \phi}{\sin \pi \phi} \quad \dots (5)$$

$$m < R, \Delta Q_m = -\Delta Q'_m = -\frac{4P_{0R}Y_0}{b} \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{Rm} - 4R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{Rm} - 2R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \tan \frac{1}{2} \phi \frac{\cos (\pi - R) \phi \sin m \phi}{\sin \pi \phi} \quad \dots (6)$$

$$m = R, \Delta Q_R + P_{0R} = -(\Delta Q'_R + P'_{0R}) = -\frac{4P_{0R}Y_0}{b} \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{RR} + R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 - 4R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \sin \frac{1}{2} \phi \beta_{RR} - R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \tan \frac{1}{2} \phi + 2R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \tan \frac{1}{2} \phi \frac{\cos R \phi \sin (\pi - m) \phi}{\sin \phi \sin \pi \phi} \quad \dots (7)$$

反力は,

$$A = \overline{P}_{0R} Y' \frac{(\pi - R)}{b \pi} + \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} = -A' - \overline{P}_{0R} Y' \frac{(\pi - R)}{b \pi} + \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} \\ = -P_{0R} Y_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi}{b \sin \phi} - R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi}{\sin \pi \phi} + R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\cos (\pi - R) \phi}{\sin \pi \phi} \quad \dots (8)$$

セリ断力は, $m \leq R$ のとき,

$$Q_m = \overline{P}_{0R} Y' \frac{(\pi - R)}{b \pi} + \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} = -Q'_m - \overline{P}_{0R} Y' \frac{(\pi - R)}{b \pi} + \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} \\ = -\overline{P}_{0R} Y_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \cos \frac{1}{2} (2m - 1) \phi}{b \sin \pi \phi \cos \frac{1}{2} \phi} - R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \cos \frac{1}{2} (2m - 1) \phi}{\sin \pi \phi \cos \frac{1}{2} \phi} + R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\cos (\pi - R) \phi \cos \frac{1}{2} (2m - 1) \phi}{\sin \pi \phi \cos \frac{1}{2} \phi} \quad \dots (9)$$

曲げモーメントは, $m \leq R$ のとき,

$$M_m = m \lambda \overline{P}_{0R} \frac{\pi - R}{b \pi} - \lambda \overline{P}_{0R} Y_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \sin m \phi}{b \sin \phi \sin \pi \phi} - \lambda R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \sin m \phi}{\sin \phi \sin \pi \phi} \\ + \lambda R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin m \phi \cos (\pi - R) \phi}{\sin \phi \sin \pi \phi} - m \lambda \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} \quad \dots (10)$$

$$M'_m = -m \lambda \overline{P}_{0R} \frac{\pi - R}{b \pi} + \lambda \overline{P}_{0R} Y_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \sin m \phi}{b \sin \phi \sin \pi \phi} + \lambda R_R \overline{W}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin (\pi - R) \phi \sin m \phi}{\sin \phi \sin \pi \phi} \\ - \lambda R_R \overline{T}_{0R} \tan \delta_0 \frac{\sin m \phi \cos (\pi - R) \phi}{\sin \phi \sin \pi \phi} + m \lambda \frac{R_R Y' + R_R Y' - R_R Y_0}{R_0 Y'} \frac{\overline{T}_{0R} \tan \delta_0}{\pi \sin \phi} \quad \dots (11)$$

上の断面力を用いて, 上路, 下路, および下 = の各トラスの部材応力およびその影響線が計算される。

