

I-14 截頭円錐柱をもつ立体架構の安定

九 大 正貞 山崎 徳也
運輸省 正貞。瀬川 宗亮

さきに著者等は平面架構の安定解析の一部として截頭円錐材に対する座屈撓角式を導いたが、ここでは更に立体架構への適用を図る。

いま、骨組はマッシングを部材から構成されているとし曲り捩りの影響を無視するものとすれば、部材の捩りに対する基本公式を併用して座屈撓角法の形式をそのまま踏襲することにより比較的簡単に座屈条件式を求めよう。

ここでは先づ截頭円錐材に対する座屈撓角式を呈示し更に捩り角式をも求めて立体架構への適用を示す。

1. 公式の表示

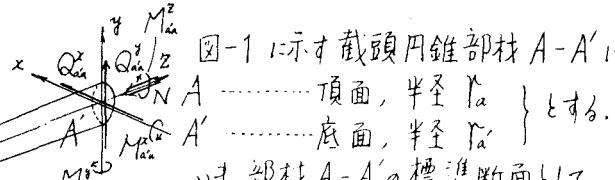


図-1 に示す截頭円錐部材 A-A' において

頂面、半径 r_a
底面、半径 r_{aa}'

は部材 A-A' の標準断面として

半径 $r_{aa} = \sqrt{r_a \cdot r_{aa}'}$ なる断面を採用する。すなわち

$$\text{断面二次モーメント } I_{aa'} = \pi r_{aa}^4 / 4$$

$$\text{慣性極モーメント } I_{aa} = \pi r_{aa}^4 / 2$$

M, Q の符号は図-1 に示す方向を正とする。回転角の符号はそれに準ずる。

(a) 材端曲げモーメント式(座屈撓角式) x, y 軸回りの曲げモーメントについては同一形式をうるゆえ、いま x, y 軸を添字として共用すれば次の結果をうる。

$$M_{aa'}^s = V_{aa'} K_{aa'} (V_{aa'} \alpha_{aa'} \varphi_{aa'} + \beta_{aa'} \varphi_{aa'} - \gamma_{aa'} \varphi_{aa'}^2) \quad \dots \dots \dots (1)$$

$$M_{aa}^s = V_{aa'} K_{aa'} (\beta_{aa'} \varphi_{aa'} + \mu_{aa'} \alpha_{aa'} \varphi_{aa'} - \gamma_{aa'} \varphi_{aa'}^2) \quad \dots \dots \dots$$

$$A' \text{ 端がビンチ結合の時 } M_{aa'}^s = V_{aa'} K_{aa'} \delta_{aa'} (\varphi_{aa'} - \varphi_{aa'}) \quad \dots \dots \dots (2)$$

$$A \text{ 端がビンチ結合の時 } M_{aa}^s = V_{aa'} K_{aa'} \delta_{aa'} (\varphi_{aa'} - \varphi_{aa'}) \quad \dots \dots \dots (3)$$

ただし、 $K_{aa'} = (E I_{aa'} / l_{aa'}) / E_o K_o$, $\varphi = E_o K_o \theta$, $\psi = E_o K_o R$

(1), (2), (3) 式における係数は次のじとくで、式中 $V_{aa'} = 1 / \mu_{aa'} = r_a / r_{aa}'$, $Z_{aa'} = \sqrt{N l_{aa'}^2 / E I_{aa'}}$

$$\alpha_{aa'} = \chi_{aa'} = Z_{aa'} (\sin Z_{aa'} - Z_{aa'} \cos Z_{aa'}) / \{2(1 - \cos Z_{aa'}) - Z_{aa'} \sin Z_{aa'}\} \quad \dots \dots \dots$$

$$\beta_{aa'} = \beta_{aa'} = Z_{aa'} (Z_{aa'} - \sin Z_{aa'}) / \{2(1 - \cos Z_{aa'}) - Z_{aa'} \sin Z_{aa'}\} \quad \dots \dots \dots (4)$$

$$\gamma_{aa'} = V_{aa'} \alpha_{aa'} + \beta_{aa'}, \quad \chi_{aa'} = \beta_{aa'} + \mu_{aa'} \chi_{aa'} \quad \dots \dots \dots$$

$$\delta_{aa'} = \delta_{aa'} = Z_{aa'} \sin Z_{aa'} / (\sin Z_{aa'} - Z_{aa'} \cos Z_{aa'}) \quad \dots \dots \dots$$

(4)式でみると、 α, β, δ は断面二次モーメントが一定値 $I_{aa'}$ の定断面材に対する座屈撓角式の係数に等しい。

(b) 杆端捩りモーメント式 誤導演算を省略し結果のみ示せば

$$M_{aa'}^z = -M_{aa'}^s - k_{aa'}^z w_{aa'} (\varphi_{aa'}^2 - \varphi_{aa}^2) \quad \dots \dots \dots (5)$$

$$\text{ただし } k_{aa'}^z = (G I_{aa'}^p / l_{aa'}) / E_o K_o, \quad w_{aa'} = 3 / (M_{aa'} + 1 + V_{aa'})$$

(c) 材端剪断力の式 x, y 軸方向の剪断力は (1), (2), (3) 式より

$$Q_{aa}^x = -Q_{aa}^y = V_{aa}^k K_{aa} \left\{ Y_{aa}^k \varphi_{aa}^x + Y_{aa}^k \varphi_{aa}^y - (Y_{aa}^k + Y_{aa} - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (6)$$

$$Q_{aa}^y = -Q_{aa}^x = -V_{aa}^k K_{aa} \left\{ Y_{aa}^k \varphi_{aa}^x + Y_{aa}^k \varphi_{aa}^y - (Y_{aa}^k + Y_{aa} - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (6)$$

↑ 端がビニ結合の時 $Q_{aa}^x = -Q_{aa}^y = V_{aa}^k K_{aa} \left\{ S_{aa}^k \varphi_{aa}^y - (S_{aa}^k - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (7)$

$$Q_{aa}^y = -Q_{aa}^x = -V_{aa}^k K_{aa} \left\{ S_{aa}^k \varphi_{aa}^x - (S_{aa}^k - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (7)$$

↑ 端がビニ結合の時 $Q_{aa}^x = -Q_{aa}^y = V_{aa}^k K_{aa} \left\{ S_{aa}^k \varphi_{aa}^y - (S_{aa}^k - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (8)$

$$Q_{aa}^y = -Q_{aa}^x = -V_{aa}^k K_{aa} \left\{ S_{aa}^k \varphi_{aa}^x - (S_{aa}^k - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \varphi_{aa}^z \right\} / laa' \quad (8)$$

2. 適用 (釣合条件式 並びに座屈条件式)

式の適用に当たっては 次の釣合条件式が成立する。

すなはち、任意の節点(i)において $\sum_i M^x = 0, \sum_i M^y = 0, \sum_i M^z = 0$ の 3 部分方程式が成立(これが独立の複数角の幾何学的応答に応する)。また、独立部材回転角に等しい数の剪断力釣合式が成立する。

次に論述するに当たっては 中間荷重のない場合を取り扱うゆえ 上記釣合方程式は 右辺が凡て零である。複数角の 部材回転角 R に関する連立方程式となる。 θ, R が凡て零でない連立方程式の条件と 二連立方程式の係数行列は零でなければならぬ。すなはちこの式は座屈条件式である。

3. 問題 (図-2 参照)

新頭用鉛柱 A-A' を基準部材に取り その標準

座標系をとる上、剛度 K_{aa} とする。

支承部材は等しい正方形断面とすれば各部

材の $EK, EK_{aa}, (GI^2/I_0)/EK_{aa}$ は

一定である。以下述べる。

$M^x = 0, M^y = 0$ つまり $A_1 = 0$ は Z 方向

可立直角の場合は座屈条件式に当る。よってこれを除

む場合、 $A_2 = 0$ とすれば これが求める面

座屈条件式となり、座屈条件式は両者を同時

に満たす $A_1, A_2 = 0$ で与えられる。

$$\begin{aligned} A_1 &= V^k X_{aa} + 9k + 2k^t, & 2k^t \\ & 2k^t, & V^k X_{aa} + 9k + 2k^t \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A_2 &= \begin{vmatrix} 1^k X_{aa} + 8k + 3k^t, & 4k, & 0, & 0, & V^k Y_{aa}' \\ 4k, & V^k X_{aa} + 8k + 3k^t, & 0, & 0, & V^k Y_{aa}' \\ 0, & 0, & K_{aa}^t w + 20k, & 4k, & 18k \\ 0, & 0, & 4k, & K_{aa}^t w + 20k, & 18k \\ V^k Y_{aa}', & V^k Y_{aa}', & 18k, & 18k, & 2V^k (Y_{aa} + Y_{aa} - M_{aa}^2 Z_{aa}^2) \\ & & & & + 120k \end{vmatrix} \end{aligned}$$

文献

(1) 山崎、瀬川 变断面材の座屈挠角式の誘導、39年度 西部支部研究発表会

(2) 建築學大系 12 座屈論 P383.