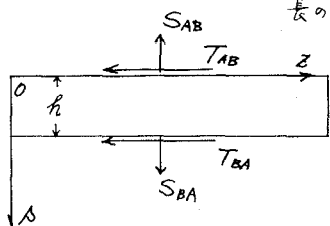


1. はしがき 薄肉断面の桁の応力解析は曲げ理論と曲げ捻り理論によって立体的に解析することができる。これについては多くの研究がなされているが、大別して捻り角のみに注目するワグナー以来の考え方と、捻り角とウオーピングとをそれぞれ独立な変数と見做して解析するベンスコーター等の理論がある。後者の方が前者よりは精密とされる。いづれにも美しい理論体系を得るために、断面のウオーピングはサン、ヴェナンの捻れのウオーピングを基本とし、剪断中心を用いた理論を展開することには支那がない。ここでは見方を変えて、普通この種構造の断面は直線の集りからできていることに注目しよう。また曲線の集りであつても直線の要素に解いて考えることができる。換言すると、ラーソンヤトラスが直線部材の集合である如く、薄肉断面桁を細長い矩形梁の集合とみなす。

2. 変位、剪断方程式 構成された断面の一部材を取り出す。(図-1, 深さの方向 y , 軸長方向 z , それぞれの変位を w, u とし, y, z 方向の法線断面力を p_y, p_z , 剪断流を q とすると,



$$\frac{\partial p_y}{\partial y} + \frac{\partial q}{\partial z} = 0 \quad (1)$$

$$\frac{\partial p_z}{\partial z} + \frac{\partial q}{\partial y} = 0 \quad (2)$$

図-1,

また $p_z = tEU' \quad (3)$ t は厚さである。

$$q = t\tau \left(\frac{\partial u}{\partial y} + w' \right) \quad (4)$$

但し $u' = \frac{\partial u}{\partial z}$, $w' = \frac{\partial w}{\partial z}$ を示す。

ここで u について平面保持則を適用して

$$u = u_A \left(1 - \frac{y}{h} \right) + u_B \frac{y}{h} \quad (5)$$

とおくと (2) 式は (3), (5) より

$$q = T_{AB} - EU_A'' t \left(\Delta z - \frac{\Delta z^2}{2h} \right) - EU_B'' t \frac{\Delta z^2}{2h} \quad (6)$$

また $\Delta z = h$ で $q = -T_{BA}$ とすると

$$T_{AB} + T_{BA} = \frac{Ech}{2} (u_A'' + u_B'') \quad (7)$$

(6) を (1) に代入して y について積分すると

$$p_y = -T_{AB}' y + EU_A'' t \left(\frac{\Delta z^2}{2} - \frac{\Delta z^3}{6h} \right) + EU_B'' t \frac{\Delta z^3}{6h} + S_{AB}, \quad (8)$$

次に $\Delta z = h$ で $p_y = S_{BA}$ とすると

$$T_{AB}' = \frac{EU_A''}{3} h t + \frac{EU_B''}{6} h t + \frac{(S_{AB} - S_{BA})}{h}, \quad (9)$$

$$T_{BA}' = \frac{EU_B''}{3} h t + \frac{EU_A''}{6} h t + \frac{(S_{BA} - S_{AB})}{h}, \quad (10)$$

上式を z で一度積分すると端面の剪断 T_{AB} , T_{BA}

と水平変位等との関係を示す、式を得る次の如し。

$$T_{AB} = \frac{Eht}{6} (2U_A'' + U_B'') + \frac{(\bar{S}_{AB} - \bar{S}_{BA})}{h} + T_{AB}^* \quad (11)$$

$$T_{BA} = \frac{Eht}{6} (2U_B'' + U_A'') + \frac{(\bar{S}_{BA} - \bar{S}_{AB})}{h} + T_{AB}^* \quad (12)$$

上式中 U_A'', U_B'' は A, B 端面の水平変位の 2 度微分 $\bar{S}_{AB}, \bar{S}_{BA}$ は A, B 端面に作用する鉛直力による剪断で節点に作用する外力と釣り合う, T_{AB}^* は (閉断面) の部材のみに現われるものでサン, ヴァンの剪断流である。ラーメンにおける撓角精度公式に相当する。これを変位剪断方程式と仮称することにする。

3. 節点釣合方程式

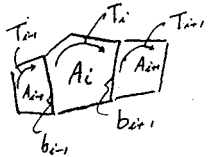
(a) 剪断流理論により一節点 i に集る T の総和は 0 である。

$\sum T_i = 0$, 節点の数 m ならば m 個の式がある。

(b) 一節点 i に集る S なる端面力 S は, 節点の外力を加えて,

$\sum V = 0, \sum H = 0$, $2m$ 個の式がある。

(*) 閉断面にありては一節点に集る力の釣合に端モーメントと深さの方向と垂直な向きと剪断を考慮する。(閉断面のときはこの影響は小さいので無視する。)



(c) 閉断面の場合は, 一閉区内毎に剪断力 T について積分すると S による項は 0 となり T^* の項だけ残る。

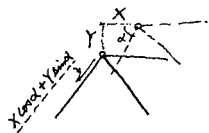
$$\oint_i G(W' + \frac{dU}{ds}) ds = GA_i \theta = -T_{i-1} b_{i-1} + T_i b_i + T_{i+1} b_{i+1} \quad (13)$$

但し A_i は i 番目の閉区間の面積, l_i は周長, b_{i-1}, b_{i+1} は相隣り閉区間との共通隔壁長 T_i は i 区内に流れるサン・ヴァン剪断流, T_i の数だけ方程式が成り立つので (11), (12) の T^* は θ の関数として通ちに与えられる。

4. 節点の適合条件

(a) 各節点の Z 方向変位 U_i には (11), (12) 式に m 個の未知数として存在する。

(b) S は部材の数 n 個あればその両端面にあり $2n$ 個の未知数と形成している。いま部材の両端の深さの方向 (W の方向) の変位 W に注目すると一節点に集る部材の W は, その節点の変位成分 X, Y で表わすこととができる。即ち $2n$ 個の未知数を $2m$ 個に還元できる。従つて $2n$ 個の W の内には $2n - 2m$ 個の (関係式) を作ることもできる。いま



$$G W_{AB} + G(U_B - U_A)/h = \frac{Eht}{6} (2U_A'' + U_B'') + \frac{(\bar{S}_{AB} - \bar{S}_{BA})}{h} + T_{AB}^* \quad (14)$$

と利用すると S に関する $2n - 2m$ 個の方程式を得る。この方程式と (b) の釣合方程式 $2m$ 個の S の数 $2n$ に対して $2n$ の式があり, n 個の U_i に対して n 個の $\sum T = 0$ があり (11), (12) 式中の U, S は与えられた外力と T^* で表わされる。なお T^* 中にある θ については, 任意の 2 個の W と θ の関係式を求めるが, Bencscoeter の式

$$G \int \kappa t_1 \frac{dU}{ds} ds + G \int \kappa t_2 W' ds = M \theta \quad (15)$$

を利用して θ を消去して計算できる。