

名古屋大学 工学部 学生員 堀田達夫
 名古屋大学 工学部 学生員 関 千秋
 三重県土木部 正員・松村哲男

1. はじめに

ケーリン、タニアなどの構造物の解析は、従来は、個々の板の曲げの問題として取り扱われてきた。しかし、この場合、構造物全体について考えると、各板の境界においてモーメントが不釣合となる。このため、ケーリンの設計に用いられる運輸省港湾技術研究所資料には、個々の板の曲げとして解析した結果と、適当な処理により、板の境界でのモーメントの不釣合をなくす計算法が示されている。

ここでは、有限要素法を用いて、ケーリンの三次元的な解析を行ない、港湾技研資料より得られた結果との比較を行なつた。

2. 有限要素法による解析

有限要素法によればシエルのような三次元構造物の解析では、板の面内変形と、面外変形を考慮しなければならないが、構造物により、どちらかを無視する場合がある。たとえば、薄肉構造では、面外剛性より面内剛性が大きく、面内剛性で外力に抵抗するとし、板の面内変形のみを考慮している。ここで假想ケーリンのような構造では、面内変形は無視されるので、面外変形のみを考慮した三次元的解析を行なうことができる。

この場合に用いられる剛性行列は、図に示されるように、局所座標で求められた剛性行列を、一般座標に変換したものとなりなければならない。ここで、一般座標とは、図-1(a)のx, y, zを示すもの。①の面の座標は一般座標と一致するが、②, ③の各面での座標は図-1(b)のようになる。節点での未知変位は、軸のまわりの三つの回転角と、たわみとし、たわみは面の外側方向とする。一般座標での剛性行列 $[K']$ は、局所座標での行列 $[K]$ により、つきのように示される。

$$[K'] = [T]^T [K] [T]$$

ここで $[T]$ は、 12×16 の座標変換行列でつきのように示される。

$$[T] = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}, \quad [\lambda] = \begin{bmatrix} \lambda_{xx'} & \lambda_{xy'} & \lambda_{xz'} & 0 \\ \lambda_{yx'} & \lambda_{yy'} & \lambda_{yz'} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \lambda_{xx'} = \cos(x, x')$$

構造全体の剛性行列には、各面内の回転に関する行、列が生ずるが、この行、列はすべて0である。このため、構造全体の剛性行列は Singular となる。このよう不行、列は、全体の行、列より取り除く、行列が Singular とならないようにする。

曲げモーメント、ねじりモーメントを求めるために、得られた変位が一般座標のものであるので、

これを有限要素に変換したものを用いなければならぬ。ここで、 $\{M\}$ は有限要素での曲げモーメント、 $[E]$ は有限要素でのモーメント行列、 $\{u\}$ は一般座標での変位である。

3. 計算例

図-2(a), (b) に示される正方体、直方体のケーラーについて計算を行なう。

(1) 有限要素法によるもの

底壁に等分布荷重が、側壁に三角形分布荷重が作用するので、構造物および荷重の対称性より、図に示されるように 1/4 の部分について計算を行なう。また、各壁は厚さが等しいとし、板剛度は、 $D_x = D_y = D$, $D_z = 0.2D$, $D_{xy} = 0.4D$ を用いる。境界条件は、底壁の周辺では単純支持されてゐるとして、側壁と底壁との境界では、境界線のまわりの回転角のみが伝わるとして、境界線に沿つて単純支持条件とする。

(2) 運輸省港湾技術研究所資料によるもの

資料 No. 43 では、四辺固定の板、三辺固定、一边自由の板に等分布荷重や、三角形分布荷重が作用した場合の曲げモーメントの値が示されており、また、No. 59 では、個々の板として得られた値を、各板の境界に生ずる不釣合モーメントがなくなるよう修正する計算法を示している。以下用いて、図-2 の各断面についての曲げモーメントを計算する。

4. 考察

図-3, 4 には、有限要素法と港湾技研資料による結果を示したものである。側壁と底壁との境界における曲げモーメントは、港湾技研資料により求めた値が大きい。また、最大曲げモーメントは、港湾技研資料によれば、境界に生じ、有限要素法によれば、底壁の中央に生じている。

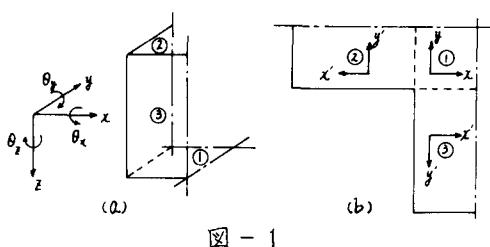


図-1

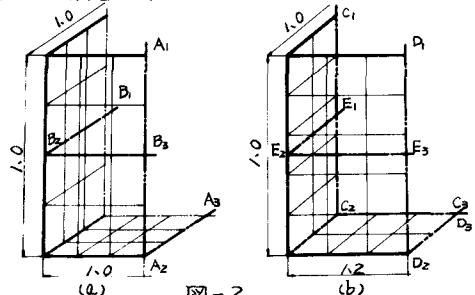


図-2

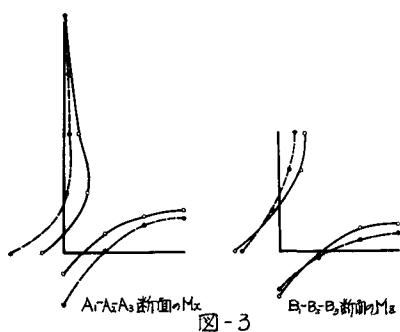
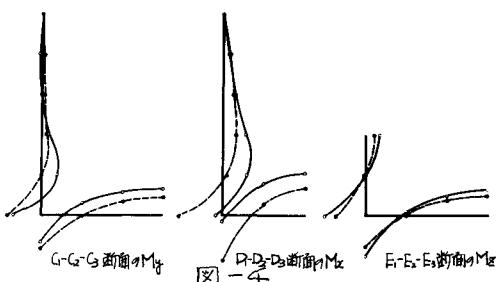


図-3



G-G-G₁断面のM_x

D-D-D₁断面のM_x

E-E-E₁断面のM_x