

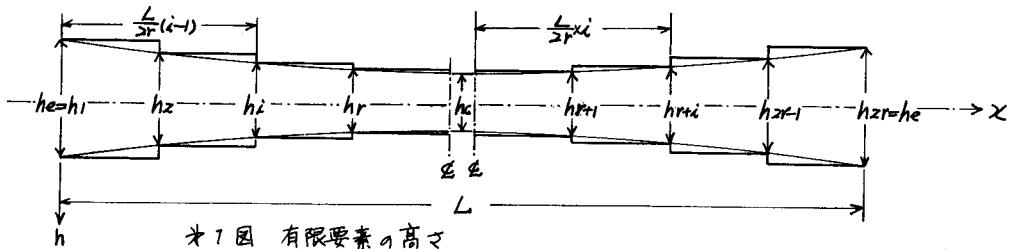
## 漸化有限要素法による変断面深の振動解析

信州大学 学生員〇河原 勇  
信州大学 正会員 夏目正太郎  
信州大学 正会員 谷本勉之助

1. はじめに

今、解析する系は 深の高さ  $h$  が流通座標  $x$  につれての 2 次函数のものとし、中央面に対し左右対称、全径直を通じて同じ材質であるとする。矩形断面とし、中を一定とする。

解析は深を  $2r$  份に分割した等断面の有限要素の集合体として、各々の有限要素の結合点を断面変化点とみなして連続させる。即ち漸化有限要素法によることで解析する。分割数  $n_r$  を適当に選ぶことにより、所望の精度の解が得られる。



今、<sup>1</sup> 図に示す断面の変化を選んだが 有限要素の高さを他の式を与えれば、形状は任意のものとできる。

2. 状態ベクトル

$$\mathbf{W}(p, \alpha) = e^{int} R(k, p) \mathbf{N}, \quad (1)$$

又は、

$$\begin{bmatrix} w \\ \theta \\ M \\ S \end{bmatrix}_p = e^{int} \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{k}{x} \\ -EI\left(\frac{k}{x}\right)^2 \\ -EI\left(\frac{k}{x}\right)^3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos kp & \sin kp & \cosh kp & \sinh kp \\ -\sin kp & \cos kp & \sinh kp & \cosh kp \\ -\cosh kp & -\sinh kp & \cosh kp & \sinh kp \\ \sinh kp & -\cosh kp & \sinh kp & \cosh kp \end{bmatrix} \mathbf{N}. \quad (2)$$

$\approx k$ ,

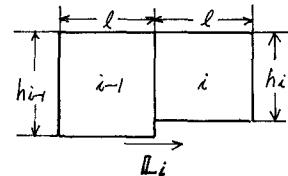
$$k = \left( \frac{Y \cdot A \cdot n^2 \cdot l^4}{g \cdot EI} \right)^{\frac{1}{4}}, \quad l = \frac{L}{2r}, \quad p = \frac{x}{l}. \quad (3)$$

$n$ : 円振動数,  $A$ : 断面積,  $Y$ : 密度,  $g$ : 重力加速度,  $E$ : ヤング率,  $I$ : 断面二次モーメント,  $l$ : 有限要素長さ,  $p$ : 有限要素の流通座標,  $w$ : 変位,  $\theta$ : 変形角,  $M$ : 曲げモーメント,  $S$ : 増断力である。

### 3 移行子

断面急変点ごとの連続条件は、

$$W_{i-1}(l, t) = W_i(0, t), \quad (4)$$



オブ図 相鄰る二有限要素

式(1)(2)を用いて、

$$\Delta u_i = L_i \Delta u_{i-1}, \quad (5)$$

$$L_i = R_i(0)^{-1} R_{i-1}(k \times 1) = \frac{1}{\alpha} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -\alpha^2 \beta & 0 \\ 0 & \alpha & 0 & -\alpha^2 \beta \\ 1 & 0 & \alpha^2 \beta & 0 \\ 0 & \alpha & 0 & \alpha^2 \beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos k & \sin k & \text{ch} k & \text{sh} k \\ -\sin k & \cos k & \text{sh} k & \text{ch} k \\ -\cos k & -\sin k & \text{ch} k & \text{sh} k \\ \sin k & -\cos k & \text{sh} k & \text{ch} k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i \\ i-1 \end{bmatrix} \quad (6)$$

$\alpha, \beta$ ,

$$\alpha_i = \frac{l_i k_{i-1}}{k_i l_{i-1}}, \quad \beta_i = \frac{EI_{i-1}}{EI_i}. \quad (7)$$

式(5)が移行式で、式(6)の値が連続条件を処理したマトリクス、移行子である。

### 4 最終式

両端での境界条件を処理して境界条件式をうる。そして移行式を順次用いて、 $\Delta u_i$  に代入する。

$$\begin{bmatrix} B \\ B'_{2r} L_{2r} L_{2r-1} \cdots L_2 \end{bmatrix} \Delta u_i = 0, \quad (8)$$

を得、これが

$$\begin{bmatrix} B \\ B'_{2r} L_{2r} L_{2r-1} \cdots L_2 \end{bmatrix} = 0. \quad (9)$$

が成立しなくてはならない。これが左端、右端の境界条件を処理した境界マトリクスである。

### 5 相対状態ベクトル

式(11)より  $\Delta u_i$  をオブ要素  $a_{12}$  からわざと、式(2)を用いて、状態ベクトルが  $a_{12}$  からわざとされ、相対状態が分る。