

信州大学 学生員〇竹内 広

信州大学 正会員 谷本勇之助

信州大学 正会員 夏目正太郎

1.序

図.1に示すような構造物を解析する。その際、上部構造である方形ラーメンと下部構造であるラーメン脚とを一体と見なして解析する。解析方針は、漸化式を振り上げることおく。すなはち、この構造物は、トポロジカルなUnitの集合体と見なして、各々のUnitを結合することによって、漸化式を得る。上部構造の各部材は、ベルヌーイ・オイラーの微分方程式に支配される3つの物理量と、アーチ法則に支配される2つの物理量を考慮し、一方、ラーメン脚は、ウインクラーの仮定、ならびに軸方向拘束を参考に入れて、微分方程式を、たて、それらの微分方程式に支配される6つの物理量を考慮する。以下、解析の手順について述べる。

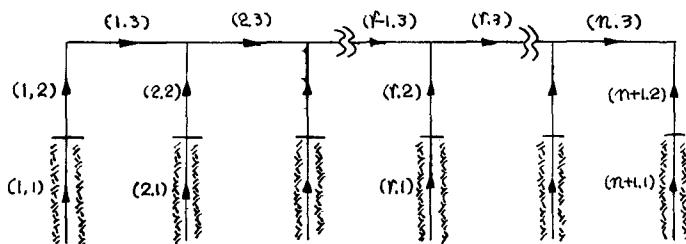


図.1 弾性床に埋め込まれたラーメン

ここで矢印は、演算方向を示している。又、はじめの添字がUnit番号で、後の添字が、Unit内における部材番号を示している。

2.基本式

序文で述べた仮定を考慮して、微分方程式を作り、その微分方程式をとぎ、物理量を、係数、座標、積分定数と完全分離することによって、基本式を作ろう。

## [a]. 地中部材

ラーメン脚は、發動土圧が、作用した状態を考慮して、ウインクラーの仮定を導入したと考えるから荷重の影響は、考えない。従って

$$\bar{W}_E(\rho) = P_E(\rho) \mathbb{X}_E, \quad \nabla_E(\rho) = Q_E(\rho) \mathbb{X}_E, \quad (1)$$

## [b] 地上部材

$$\bar{W}(\rho) = P(\rho) [\mathbb{X} + \langle K \rangle], \quad \nabla(\rho) = Q(\rho) [\mathbb{X} + \langle K \rangle], \quad (2)$$

ここで、 $\bar{W} = \{U \ W \ \theta\}$ ,  $\nabla = \{F \ S \ M\}$ であり、 $\mathbb{X}$ あるいは、 $\mathbb{X}_E$ は、部材の固有な積分定数値である。(2)式における、 $K$ は、荷重マトリックスを表し、部材の連続条件より得られる。

3.漸化式

地中部材と、地上部材の結合は、物理量の連續条件より。

$$\mathbf{x}_{r,2} = \mathbf{L}_{r,2} \mathbf{x}_{r,1} \quad (3)$$

となる。図3のよきな。符号規約のもとで、(Y-1.3), (Y-2), (Y-3) 部材の交点において力釣り合ひ、剛形量釣り合ひをとり、最下端での境界条件を、ヒヤク化することによって、次式の漸化式が得出される。

$$\mathbf{x}_{r,3} = \mathbf{L}_r \mathbf{x}'_{r-1,3} + \mathbf{T}_r \mathbf{k}_{r,2} \quad (4)$$

つまり、Unit<sub>r</sub>とUnit<sub>r-1</sub>を結合できたわけである。

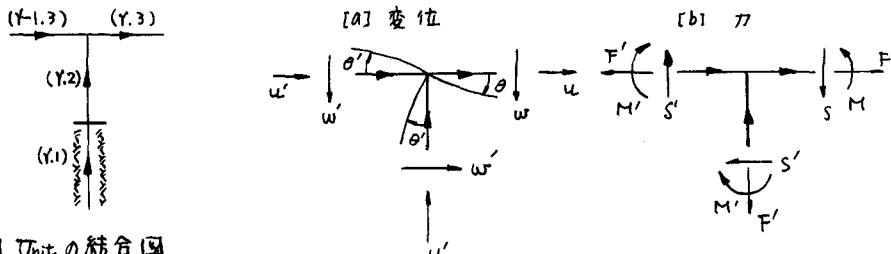


図2 図. Unit の結合図

図3 図. Unit 結合図における釣り合ひ

#### 4. 最終式。

(4) 式を  $r=2$  から  $r=m$  まで繰り返し、用いると、

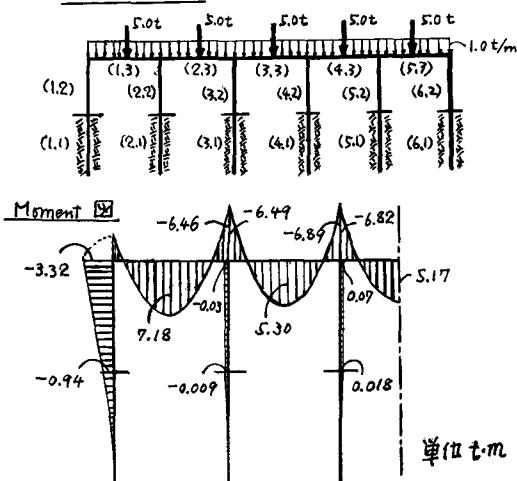
$$\begin{aligned} \mathbf{x}_{n,3} &= \mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \cdots \mathbf{L}_2 \mathbf{L}_2 \mathbf{x}_{1,3} + [\mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \cdots \mathbf{L}_3 \mathbf{L}_2, \mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \cdots \mathbf{L}_4 \mathbf{L}_2, \cdots \\ &\cdots, \mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1}, \mathbf{L}_n] \{ \mathbf{k}_1, \mathbf{k}_2, \cdots, \mathbf{k}_{m-2}, \mathbf{k}_{m-1} \}_3 + \\ &[\mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \cdots \mathbf{L}_3 \mathbf{T}_2, \mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \cdots \mathbf{L}_4 \mathbf{T}_3, \cdots, \mathbf{L}_n \mathbf{T}_{n-1}, \mathbf{T}_n] \{ \mathbf{k}_2, \mathbf{k}_3, \cdots, \mathbf{k}_{m-1}, \mathbf{k}_m \}_2 \end{aligned} \quad (5)$$

左端での力釣り合ひ式、ならびに、右端での力釣り合ひ式に、(5)を代入してまとめあげると、第一番目の Unit の固有マトリクスが得られる。

$$\mathbf{x}_{1,3} = [\mathbf{L}_n \mathbf{L}_{n-1} \{ \mathbf{k} \}_2 + \mathbf{L}_n \mathbf{L}_2 \{ \mathbf{k} \}_3]. \quad (6)$$

これより、各部材の固有マトリクス、ならびに、注意点の物理量が次々に、得られる。

#### 5. 教習問題。



ここで代表的に(1.1), (6.1) 部材をピリ上げて、両者の10等分点でのモーメントの値を示す。非常に精度のよいことが理解できよう。

	(1.1) 部材の Moment	(6.1) 部材の Moment
1	+7.000000000E-15	-7.700000000E-14
2	-4.790129159E-03	+4.790129161E-03
3	-2.128565713E-02	+2.128565714E-02
4	-5.267046909E-02	+5.267046911E-02
5	-1.021141273E-01	+1.021141274E-01
6	-1.727526397E-01	+1.727526398E-01
7	-2.676583483E-01	+2.676583485E-01
8	-3.897970521E-01	+3.897970524E-01
9	-5.419705161E-01	+5.419705165E-01
10	-7.267425857E-01	+7.267425862E-01
11	-9.463472249E-01	+9.463472256E-01