

室蘭工業大学 正賢 能町純雄 同 松岡健一

最近、高速道路等に、板腹に中空と有する平板が橋桁として用いられているが、これは一種のマルチセル構造と考えられる。この種の橋梁のマルチセル断面としての理論的な設計は少ないようである。本研究は、これを、折板理論により、フーリエ定和分変換を用いて、理論的に解析したものである。

1. 変位せん断方程式等

Fig. 1 に示すマルチセル断面を考える。この一折板要素に作用するせん断力と変位との関係については、著者の一人が既に多くの論文で発表している¹⁾のでここにはその結果のみを記す。

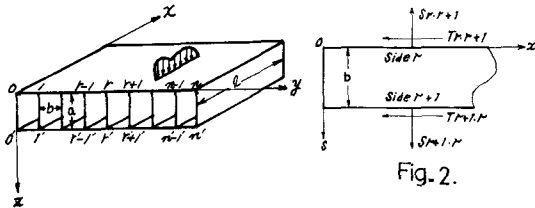


Fig. 1.

$$\begin{aligned} T_{r,r+1} = & \frac{N}{\delta} (2\ddot{u}_r + \ddot{u}_{r+1}) + \frac{VN}{2\delta} (\ddot{u}_{r+1} - \ddot{u}_r) \\ & + \frac{1}{\delta} (S_{r,r+1} - S_{r+1,r}) \end{aligned} \quad (1)$$

$$\begin{aligned} T_{r+1,r} = & \frac{N}{\delta} (2\ddot{u}_{r+1} + \ddot{u}_r) + \frac{VN}{2\delta} (\ddot{u}_{r+1} - \ddot{u}_r) \\ & + \frac{1}{\delta} (S_{r+1,r} - S_{r,r+1}) \end{aligned} \quad (2)$$

ここで、 u , v は x , y 方向の変位であり、 T , S はそれぞれせん断力および法線力である。また $N = E\delta t / (1-\nu^2)$ であり、 $\delta = 2a/\alpha x$, t は板厚である。

さらに、節点 r における変位と法線力の関係は

$$\frac{2N}{\delta^2} (v_{r+1} - v_r) = -\frac{VN}{\delta} (u_{r+1} - u_r) + S_{r,r+1} - S_{r+1,r} \quad (3)$$

$$\frac{G\delta t}{2} (\ddot{u}_{r+1} + \ddot{u}_r) = -G\delta (u_{r+1} - u_r) + S_{r,r+1} - S_{r+1,r} \quad (4)$$

$$\frac{G\delta t}{2} (\ddot{v}_r + \ddot{v}_{r'}) = G\delta (u_r - u_{r'}) + S_{r,r'} - S_{r',r} \quad (5)$$

また節モーメントは

$$M_{r,r+1} = 2K \left\{ 2\theta_r + \theta_{r+1} - \frac{3}{\delta} (u_{r+1} - u_r) \right\} \quad (6)$$

$$M_{r+1,r} = 2K \left\{ 2\theta_{r+1} + \theta_r - \frac{3}{\delta} (u_{r+1} - u_r) \right\} \quad (7)$$

$$M_{r,r'} = 2K_0 \left\{ 2\theta_r + \theta_{r'} - \frac{3}{\delta} (u_r - u_{r'}) \right\} \quad (8)$$

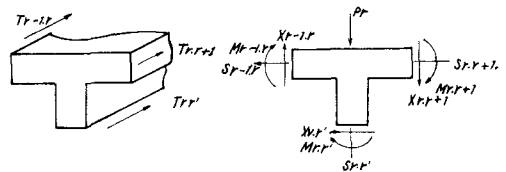
$$X_{r,r+1} = -\delta K \left\{ \theta_r + \theta_{r+1} - \frac{3}{\delta} (u_{r+1} - u_r) \right\} \quad (9)$$

$$X_{r,r'} = -\delta K_0 \left\{ \theta_r + \theta_{r'} - \frac{3}{\delta} (u_r - u_{r'}) \right\} \quad (10)$$

$$X_{r+1,r} = X_{r,r+1}, \quad X_{r,r'} = X_{r',r} \quad (11)$$

ただし、 u は x 方向変位、 X は節モーメントにより生ずるせん断力、 t , a は上床板および隔壁の厚さ、 δ は上下床板の間隔および、隔壁間の間隔であり、 $K = Et^3/12(1-\nu^2)$, $K_0 = Et_0^3/12a \times (1-\nu^2)$ である。

2. 節点における力のつりあおよび境界条件

Fig. 3. Forces around joint r .

節点における力の状態は Fig. 3 のようになるので、力のつりあ式は、

$$S_{r,r+1} - S_{r,r'} - X_{r,r'} = 0 \quad (12)$$

$$S_{r,r'} + P_r + X_{r,r+1} - X_{r,r-1} = 0 \quad (13)$$

$$T_{r,r+1} + T_{r,r-1} + T_{r,r'} = 0 \quad (14)$$

$$M_{r,r+1} + M_{r,r-1} + M_{r,r'} = 0 \quad (15)$$

境界において ($r=0$ で)

$$S_{0,0'} + P_0 + X_{0,1} = 0 \quad (16)$$

$$T_{0,0'} + T_{0,1} = 0 \quad (17)$$

$$M_{0,0'} + M_{0,1} + M_0 = 0 \quad (18)$$

M_0 は外力モーメントである。(12) ~ (18) 式に (1) ~ (11) 式の関係と代入すれば、節点 r あよの境界における、変位と断面力の関係式が求められる。下床板の節点 r' についても同様である。

3. 上下床板等厚の場合

この場合、

$$u_r + u_{r'} = 0, \quad v_r + v_{r'} = 0, \quad \theta_r - \theta_{r'} = 0,$$

であり、

$$\Delta r = (\Delta r_{r,r+1} + \Delta r_{r,r-1}) / 2$$

とすれば、 $\Delta r_r + \Delta r_{r'} = 0$,

また、(5) 式において $(\Delta r_{r,r'} - \Delta r_{r',r})$ の項は他の項に比べて無視出来るほど小さいと考えられるので、

$$\Delta r_r = 2u_r / a,$$

となる。(12) ~ (15) 式に (1) ~ (11) 式の関係を代入して得られる式に、上の関係と代入し、 x 方向にフーリエ変換、 y 方向に定積分変換を行ない、 x 方向では単純変換であり、変換上は剛性マトリックスで用いられているものとするれば、 w, v, θ, Δ のフーリエ変換は次のようになる。

$$\begin{aligned} W_{0,m} \left[\left\{ \frac{NA}{12} (6-D_1) + \frac{N_0 a}{12} \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 + \frac{Gat}{2b} D_1 \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 \right. \right. \\ \left. \left. + \frac{24K}{ab^2} D_1 \right\} + \left(\frac{vN}{L} + Gt \right) \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 \sin \frac{L\pi}{L} V_{0,m} \right. \\ \left. - \frac{24K}{ab} \sin \frac{L\pi}{L} \phi_{0,m} = \frac{1}{a} P_{0,m} + \left\{ \frac{NA}{12} \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 \right. \right. \\ \left. \left. - \frac{Gat}{2b} \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 - \frac{24K}{ab^2} \right\} \sin \frac{L\pi}{L} (C-1)' W_{0,m} - W_{0,m} \right] \quad (19) \\ - 2D_1 H_{0,m} - \frac{24K_0}{a} \sin \frac{L\pi}{L} \phi_{0,m} \\ = - Gat \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 \sin \frac{L\pi}{L} (C-1)' W_{0,m} - W_{0,m} \\ + 2 \sin \frac{L\pi}{L} (C-1)' H_{0,m} - H_{0,m} \quad (20) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{NabV}{2} (4-D_1) \left(\frac{m\pi}{L} \right)^2 W_{0,m} + \left(\frac{24b^2}{a^2} K_0 + 24N \right) \sin \frac{L\pi}{L} V_{0,m} \\ + 6^2 (4-D_1) H_{0,m} - \frac{12b^2}{a} K_0 \sin \frac{L\pi}{L} \phi_{0,m} \\ = \frac{NabV}{2} \left(\frac{L\pi}{L} \right)^2 \sin \frac{L\pi}{L} (C-1)' W_{0,m} - W_{0,m} \\ + 6^2 \sin \frac{L\pi}{L} (C-1)' H_{0,m} - H_{0,m} \quad (21) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{12K}{b} \sin \frac{L\pi}{L} W_{0,m} + \frac{12K}{a} V_{0,m} - \{ 2K(6-D_1) + 6K_0 \} \phi_{0,m} \\ = (C-1)' H_{0,m} + H_{0,m} - 3K_0 \left(1 - \frac{2K_0}{K_0} \right) \{ (C-1)' \\ \times (\theta_{0,m} - \frac{2}{a} v_{0,m}) + (\theta_{0,m} - \frac{2}{a} v_{0,m}) \} \\ + \frac{3K}{b} (4-D_1) (C-1)' W_{0,m} - W_{0,m} \quad (22) \end{aligned}$$

$$\therefore D_1 = 2 \left(1 - a \sin \frac{L\pi}{L} \right),$$

(19) ~ (22) 式と連立方程式として解き $W_{0,m}, V_{0,m}, \phi_{0,m}, H_{0,m}$ が求められると、 $w_r, v_r, \theta_r, \Delta_r$ は次により求められる。

$$w_r = \frac{4}{N \cdot L} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{l=0}^N W_{0,m} \sin \frac{m\pi}{L} x \sin \frac{l\pi}{L} y \quad (23)$$

$$v_r = \frac{4}{N \cdot L} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{l=0}^N V_{0,m} \sin \frac{m\pi}{L} x \sin \frac{l\pi}{L} y \quad (24)$$

$$\theta_r = \frac{4}{N \cdot L} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{l=0}^N \phi_{0,m} \sin \frac{m\pi}{L} x \sin \frac{l\pi}{L} y \quad (25)$$

$$\Delta_r = \frac{4}{N \cdot L} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{l=0}^N H_{0,m} \sin \frac{m\pi}{L} x \sin \frac{l\pi}{L} y \quad (26)$$

また (19) ~ (22) 式中の $W_{0,m}, W_{0,m}, H_{0,m}, H_{0,m}, \theta_{0,m}, \theta_{0,m}, v_{0,m}, v_{0,m}$ は (16), (17) の境界条件をあよ、(19) ~ (22) 式で $l=0, n=1$ の式より求められる。

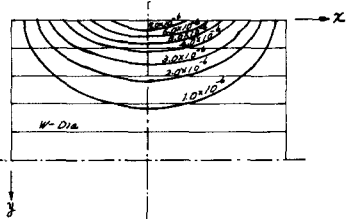


Fig. 4. w Diagram
9.5 9.5 0.10² (m-c)

4. 数値計算例

$$L = 100 \text{ cm}, a = b =$$

$$100 \text{ cm}, t = t_0 = 1.5 \text{ cm}$$

$$t_{0,0} = 0.25 \text{ cm},$$

$$E = 2.1 \times 10^6 \text{ kg/cm}^2$$

$$v = 0.3 \text{ について}$$

$$\text{集中荷重 } P = 0$$

$$\text{あよの } v = n \text{ にス}$$

$$\text{パン中奥に作用}$$

$$1 \text{ の場合の結果を Fig. 4, 5 に示す。}$$

$$5. \text{ 結 論}$$

このような問題に定積分変換を用いると、(4) 式の連立方程式を、4 元の連立方程式 $N-1$ 回の解法に変換出来るので、非常に有利である。

【参考文献】

- 1) 熊野純三雄: 周知のフーリエ等変換に分けられる薄板表示の振動の解析について。(土木学会論文, 第 146 号)
- 2) S. G. Nomadhi: A Note on Finite Fourier Transform concerning Finite Integration. (Trans. Am. Inst. Elec. Eng.)