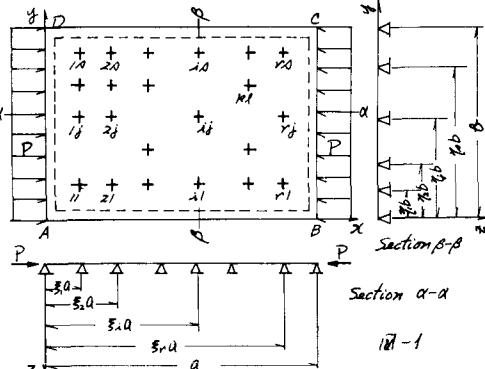


長崎大学工学部 正員 摂木武

1. 緒言 無梁板構造(以下單に無梁板と称す)は垂直荷重に対し有利な構造であるが、水平荷重や座屈荷重に対する有利性あるとはいへ難い。特に我が国では地震力が構造設計上の重要な条件となり、この場合には、板の剛性が大きめで、マスも適切かつ柔軟を得た構造といふべき。実際設計には、この検討を加える必要がある。水平荷重を受けた無梁板の解法に関する研究は、既往の研究があるが、これらは必ずしも無限につづく無梁板について、柱が一定間隔に配列された各柱と柱頭メントをもつて構成される特殊な状態に関するものであり、實際的ではない。また、無梁板の座屈荷重に関する論文は、FEMによる近似解法を除けば未だ見当たない。著者は、水平荷重および座屈荷重の作用を受ける無梁板の解法について研究を行つたのであるが、本論文はその第一報といふ。無梁板の一方向座屈について報告するものである。すなわち、板が周辺で単純支持され、中央で任意に配列された支承により支承される無梁板に於ける、板面内的一方向圧縮力を作用する場合の座屈荷重算定法および、その数値計算結果を提示せんとするのである。

2. 解法 (1) 板の弹性曲面 図-1に示すごとく、スパン a 、高さ b の矩形板に於ける、直交座標系 (x, y, z) を導入する。また、板は周辺で単純支持され、かつ、中央にて任意配列の支承で支承されると、 i のとき、各支承に支承番号 $11, 12, \dots, 14, 21, 22, \dots, 24, \dots, kl, \dots, r1, r2, \dots, rs$ を付す。無梁板の一方向座屈は x 方向および y 方向の圧縮力を受ける種であるが、本文では x 方向の圧縮力を受ける場合について取り扱ふものとする。まず、板面内の x 方向に単位長さ当たり P の圧縮力を作用して無梁板が曲げ変形を起すものとする。しかもとく、中央支承では反力を生ずるか、こから中间支承をも考慮せしむ無梁板の座屈に與する基礎微分方程式は、板面内の圧縮力 P と垂直荷重 $\gamma(x, y)$ が同時に作用する平面板の基礎微分方程式と同じ式であることを知る。



$$D \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right)^2 w + P \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = \gamma(x, y) \quad : \text{Hence } D: \text{板剛度}, \quad w: \text{板の下かけ} \quad (1)$$

式(1)の一般解は余自由度と特殊解との和で表されるが、ひとまず次式を仮定する。

$$w_i = X(\xi) \sin N\pi\xi + Y(\eta) \sin M\pi\eta \quad : \text{Hence } \xi = x/a, \eta = y/b, \quad N, M = 1, 2, \dots \quad (2)$$

式(2)を式(1)に代入すると、 $X(\xi)$, $Y(\eta)$ の一般解を求めるにあたる次の二つの方程式。

$$\begin{aligned} X(\xi): \quad & ① \lambda > z(N\pi/\mu) \quad X(\xi) = A_x \sin N\pi\xi + B_x \cos N\pi\xi + C_x \sinh N\pi\xi + D_x \cosh N\pi\xi \\ & ② \lambda = z(N\pi/\mu) \quad X(\xi) = (A_x + B_x\xi) \sin \frac{N\pi}{\mu}\xi + (C_x + D_x\xi) \cosh \frac{N\pi}{\mu}\xi \\ & ③ \lambda < z(N\pi/\mu) \quad X(\xi) = A_x e^{N\pi\xi} \sin \frac{z}{\mu}\xi + B_x e^{N\pi\xi} \cos \frac{z}{\mu}\xi + C_x e^{-N\pi\xi} \sin \frac{z}{\mu}\xi + D_x e^{-N\pi\xi} \cos \frac{z}{\mu}\xi \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \quad (3)$$

$$Y(\eta): \quad ④ \lambda > M\pi \quad Y(\eta) = A_y \sin M\pi\eta + B_y \cos M\pi\eta + C_y \sinh M\pi\eta + D_y \cosh M\pi\eta$$

$$\textcircled{2} \quad \lambda = M\pi$$

$$Y(\gamma) = A_y + B_y \gamma + C_y \sinh \sqrt{2} M\pi \gamma + D_y \cosh \sqrt{2} M\pi \gamma$$

$$\textcircled{3} \quad \lambda < M\pi$$

$$Y(\gamma) = A_y \sinh X_2 \gamma + B_y \cosh X_2 \gamma + C_y \sinh X'_2 \gamma + D_y \cosh X'_2 \gamma$$

$$\textcircled{2}, \textcircled{3}: \lambda^2 = PA^2/D, \quad \mu = \theta/a, \quad X_1 = \gamma/2 + \sqrt{\lambda^2 - 4(M\pi)^2}, \quad X_2 = \gamma/2 - \sqrt{\lambda^2 - 4(M\pi)^2}, \quad x = \sqrt{(M\pi/a)^2 - \lambda^2/4}$$

$$X_3 = \mu \sqrt{M\pi(\lambda - M\pi)}, \quad X_4 = \mu / M\pi(\lambda + M\pi), \quad X'_3 = \mu \sqrt{M\pi(M\pi - \lambda)}, \quad Ax \sim D_x \text{ および } A_y \sim D_y \text{ は積分定数}$$

とでる²、四辺単純支持矩形板の固有値入₀は入₀ ≤ Mπ、すなはて入₀ ≥ (Mπ/a) なら条件を満足する³。他方本題の無限板は單1:四辺aにかかず単純支持される矩形板より構成的に剛²であるから、その固有値入₀に適用する₀ > Mπ、入₀ > (Mπ/a) であるべきである。したがって、W₀に因る式(3)から2次元の複数類の組合せのうち、上記条件を満足するもののそれが揚程的意義をもち、結局次の1式²をえらぶこととなる。

$$W_0 = (A_x \sin X_1 \xi + B_x \cos X_1 \xi + C_x \sin X_2 \xi + D_x \cos X_2 \xi) \sin M\pi \gamma$$

$$+ (A_y \sin X_3 \gamma + B_y \cos X_3 \gamma + C_y \sinh X_4 \gamma + D_y \cosh X_4 \gamma) \sin M\pi \xi \quad (4)$$

つづいて、特殊解W₀を次のF₀に説明する。式(4)の右辺g(x, y)は板に作用する垂直荷重であるが、本題の無限板では中間支承反力のほかが該当する。すなはて、各中間支承反力を二重正弦フーリエ級数に展開のうえ、その和をあわせればg(x, y)が次のようにならぬ。

$$g(x, y) = \frac{-4}{\mu a^2} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} T_{ij} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{l=1}^{\infty} \sin m\pi \xi_i \sin n\pi \gamma_j \sin m\pi \xi_l \sin n\pi \gamma_i \quad (5)$$

ここで、(A_{3x}, B_{3y})は中間支承反の座標値²であり、またT_{ij}は上側を正、g(x, y)は下側を正とする。式(5)の関数形状を考慮のうえ、特殊解W₀が二重正弦フーリエ級数で表わされることは既定し、式(5)と式(4)を代入すれば、W₀が次式のようとなる算定される。

$$W_0 = -\frac{a^4}{\pi^4 \mu D} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{l=1}^{\infty} \frac{T_{ij} \sin m\pi \xi_i \sin n\pi \gamma_j}{\{(m^2 + n^2/a^2)^2 - (m\lambda/a)^2\}} \sin m\pi \xi_l \sin n\pi \gamma_i \quad (6)$$

式(4)およびW₀式(6)から、式(4)の一般解W₀が結局次のようになる。

$$W = (A_x \sin X_1 \xi + B_x \cos X_1 \xi + C_x \sin X_2 \xi + D_x \cos X_2 \xi) \sin M\pi \gamma$$

$$+ (A_y \sin X_3 \gamma + B_y \cos X_3 \gamma + C_y \sinh X_4 \gamma + D_y \cosh X_4 \gamma) \sin M\pi \xi$$

$$- \frac{a^4}{\pi^4 \mu D} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{l=1}^{\infty} \frac{T_{ij} \sin m\pi \xi_i \sin n\pi \gamma_j}{\{(m^2 + n^2/a^2)^2 - (m\lambda/a)^2\}} \sin m\pi \xi_l \sin n\pi \gamma_i \quad (7)$$

(2) 底面条件式 本題の無限板は周囲2辺純支承されるゆえ、その境界条件は次のようである。

$$\xi = 0, 1 \quad \gamma = 0, 1 \quad w = 0, \quad \frac{\partial w}{\partial \xi} = 0; \quad \gamma = 0, 1 \quad w = 0, \quad \frac{\partial w}{\partial \gamma} = 0 \quad (8)$$

また、無限板の底面時に於ける中間支承klの垂直変位をd_{kl}とし、これらに、これら並び量が作用反力に比例するものと考へ、その比例定数をf_{kl}と定め。しかるに、式(7)の弹性曲面は各中間支承位置に於ける支承の垂直変位d_{kl} = f_{kl} T_{kl} は等しいためにはならぬことは、すなはて次式²を第一重の条件式をうる。

$$w(\xi_k, \gamma_l) = f_{kl} T_{kl} \quad (= 1, k=1, 2, \dots, r; l=1, 2, \dots, s) \quad (9)$$

式(8)および式(9)の各条件式は式(7)を代入して2次式の諸式を全2種立させれば、未知数はD_x, A_y, D_yおよびT_{kl}を求めるための基本連立方程式をうるが、定数項は0である。したがって、解が存在するためには、上記の基本連立方程式の係数行列式が0でなければならぬことは、(1)から3底面条件式が次のようである。すなはて、これら3底面の底面固有値が導定され、したがって、底面荷重Pが求まることがわかる。

(c) 図 1: 木可諸値をうる。表-1: ふいと
右肩: 米印を付けてあるのは固有振幅支承正方形板の固有値群。中: 是れがどの値か
あり。左: 加え、座屈波形は次式のとく
& 与えられ、固有振幅支承板の式と合致
す。 $w = A \sin \pi x_1 \sin \pi x_2$ (1)

*印のものは固有値群である。式(1)の左辺に式(1)を全2の要素が0
とすれば、式(2)は成立するが、式(3)は積分定数 $A_x \sim D_x$,
また $A_y \sim D_y$ は(1)の恒等式 $0 = 0$ と成り、左辺は
形は次式で表される $= \pi^2 \pi^2$ である。

$$w = V_0 \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} (V_{mn}) \sum_{j=1}^{m+n} V_{ij} \sin \pi x_i$$

$$\times \sin \pi y_j \sin \pi x_2 \sin \pi x_1 \quad (2)$$

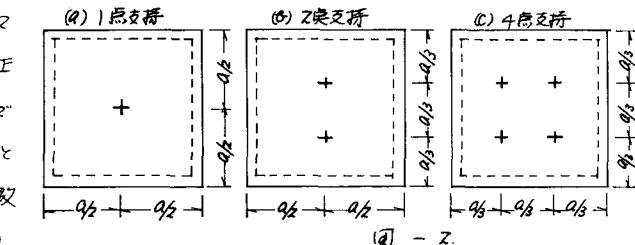
$$\therefore \gamma: T_{ij} = -\frac{4a^2}{\pi^2 D} V_{ij}, \quad V_{ij} = T_{ij}/V_0$$

図-2 (a)～(c) の各無限板は、(1)～(3) 次の座屈波形を示す。図-3 の “+” と “-” ある。

(1) 図-4: 本寸法とく、中间支承が初期線上を移動する場合、無限板の一次固有値入は、
図-5 の実線で示す。これは $\gamma < 1$ の場合である。
 $y = 8/2$ の線上を移動する場合、支承の寸法と座屈する。

図-6 は、図-2 (a) の無限板は、(1)～(3) 次の固有値入は、
中间支承の作用反力に比例する座屈波形を起す場合について考察したものである。

これら、本例の一次固有値入は、
支承変位が零の場合 ($\delta=0$) の値
7.8540 から、 δ が増大するにつれて
 γ が減少し、 $\gamma \rightarrow 0$ の中间支承の
座屈する無限板の固有値入は
6.2832 に漸近する。



次数	(a) 1点支持	(b) 2点支持	(c) 4点支持
1.	7.8540*	7.8540*	10.4720*
2.	10.0721	10.1150	12.3450
3.	12.5664*	12.5664*	13.6132*

表-1. 固有値入

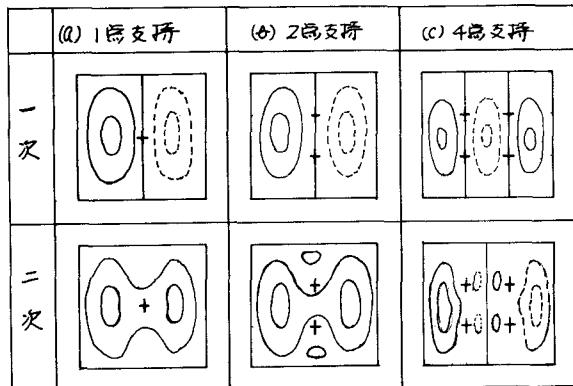


図-3

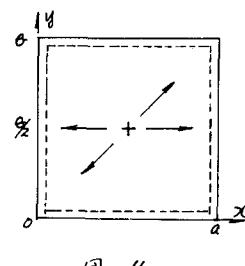


図-4

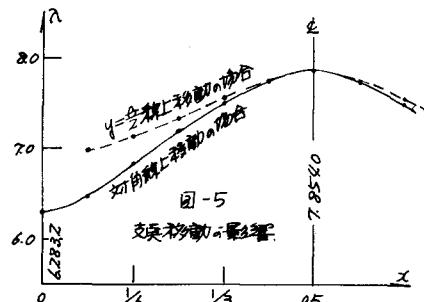


図-5

- 参考文献
- 1) 棚橋謙: moment を受ける板の接及の応力状態の研究.
建築機械、昭和6年3月.
 - 2) 幸井・宮崎: 水平力を受ける無限板構造.
建築学会論文集 第38号、昭和24年4月.
 - 3) F. Timoshenko: Theory of Elastic Stability.
- McGRAN-HILL Book Comp., 1936.

