

電子計算機などの発達につれて、解析的には扱いにくい構造物と数値的に取り扱うところの、有限要素法によって代表される、いわゆる“構造物の行列解析法”については、多くの研究がなされている。このような数値解析において取り扱うべき未知量の数が、できるだけ小さく、かつ得られた結果の精度ができるだけ高いことは、より小規模の計算システムによってでも、容易に信頼性の高い解析結果と計算できることにより、多くの数値解析が、一面このような面へと指向していきと考えられる。たとえば、有限要素法と階差法とでは、同一の着目点（前者では、節点、後者では分割点）数である場合、取り扱われるべき未知数は、前者の方が多く、当然のことながら精度もよい。しかしこれと同一の未知量の数で計算されたときの精度については、前者に圧倒的に有利であるとは限らない。そこで、階差法において単なる高精度階差法ではなく、もっと一般的に、微分方程式の微係数の階差表現と扱い、その1部については、さきに報告した¹⁾。すなわち、*Hermite*階差法 (*Mehrstellenverfahren*)²⁾ によって、はりの静的な自由振動についての解析結果は、とくに等分布荷重中、固有振動状態での解が、きわめて高精度であることが明らかとなった。しかし、この方法においての欠点は、より高い近似を微係数に与えようとすれば、構造解析の1つの目的である、単位荷重による変形、断面力等（すなわち影響係）が、全く意味のないものが求められてしまうことであろう。これは、階差法のもつ、全体的な「微分方程式の近似表現」となった、宿命から来るとも考えられる。

Hermite 階差法による微係数の階差表現は、つぎの式で表わされる。

$$\sum_{k=1}^n \left\{ \sum_{i=S_{k1}}^{S_{k2}} A_{ki} f^{(k)}(x+ih) \right\} + \sum_{i=S_{01}}^{S_{02}} A_i f(x+ih) = 0 \quad (1)$$

ここで、 $f^{(k)}$ ；関数 f の k 階微係数、 S_{ki} ； k 階微係数とすべき中、である。 (1) の行列表示は

$$\sum_{k=1}^n A_k f^{(k)} + A_0 f = 0 \quad (1')$$

計算例としては、解析的には、かなり面倒な $P-4$ の固有振動数と、その固有関数とを求める。 $P-4$ の釣合い条件式と断面力と変形との関係は、半長、接線方向変位とそれぞれ u, w といて³⁾

$$Q' + N + g_x R = 0, \quad N' - Q + g_2 R = 0, \quad M' - QR = 0 \quad (2)$$

$$N = EA(w' - u)/R, \quad M = -EI(u'' + w')/R^2 \quad (3)$$

Q', N', M' は、せん断力、軸方向力、曲げモーメントの座標(軸座標)による1階微係数である。*Hermite* 階差法によって

$$\left. \begin{aligned} Q'; & A_1 Q' + A_0 Q = 0, & Q' &= -N - R g_x \\ N'; & A_1 N' + A_0 N = 0, & N' &= Q - R g_2 \\ M'; & B_1 M' + B_0 M = 0, & M' &= RQ, \quad Q = -(B_1 R)^{-1} B_0 M = -R^{-1} B_1^{-1} B_0 M \\ W'; & \bar{A}_1 W' + \bar{A}_0 W = 0, & W' &= -\bar{A}_1^{-1} \bar{A}_0 W = -G_1 W \\ U''; & \bar{B}_1 U'' + \bar{B}_0 U = 0, & U'' &= -\bar{B}_1^{-1} \bar{B}_0 U = -G_2 U \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

(4)を用いて, (2), (3)を表現すれば, ($b_0 = I_0/R_0^2$, $\bar{a} = R_0 A_0/I_0$, K_1, K_2 : 剛比にまつ33行列, $R_1 = A_1 R$)

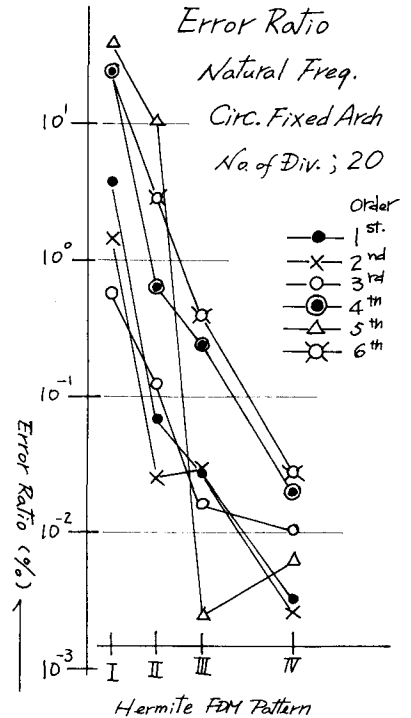
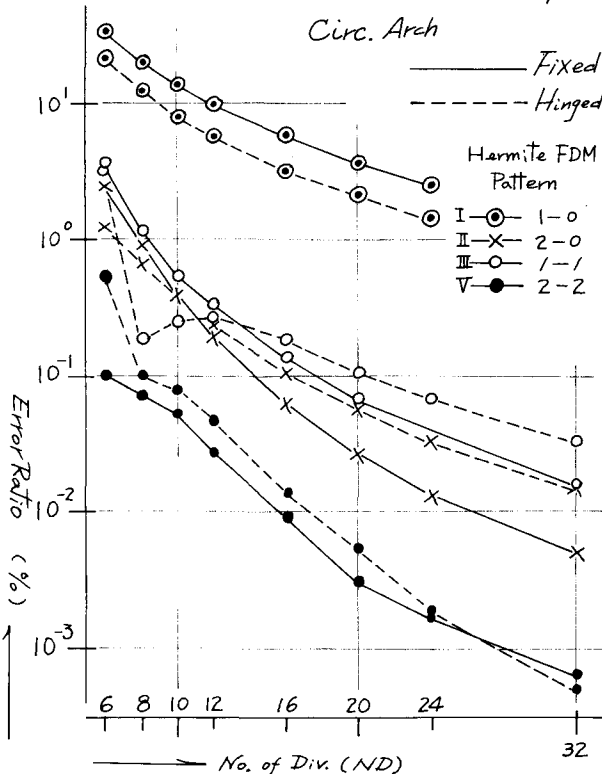
$$\begin{bmatrix} -A_1 & A_0 \\ A_0 & A_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} N \\ Q \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_1 q_x \\ R_1 q_z \end{bmatrix} \quad (5), \quad \begin{bmatrix} M \\ N \end{bmatrix} = E b_0 \begin{bmatrix} K_2 \\ \bar{a} K_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} G_2 & G_1 \\ -I & -G_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U \\ W \end{bmatrix} \quad (6)$$

$$E b_0 \begin{bmatrix} A_0 & -A_1 \\ A_1 & A_0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -R_1^{-1} B_0 \\ I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K_2 \\ \bar{a} K_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} G_2 & G_1 \\ -I & -G_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U \\ W \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_1 q_x \\ R_1 q_z \end{bmatrix} \quad (7)$$

自由振動時では, P - q の単位長さ当りの質量を m , 円振動数を ω $q_x = -m \ddot{U}$ etc. とて

$$E b_0 \cdot H \cdot L \cdot K^* \cdot G^* \cdot U^* = \omega^2 m R^* U^* = A^* U^* \quad (8)$$

計算は, $R = 50^m$, 中心角 $2 \times (28^\circ 4' 21'')$, P - q リブ厚 1.918^m の一定断面円 P - q について行ない, 厳密解は Waltring³⁾ によって求めた。計算結果の一例と図に示すが, Hermite Pattern I は普通の, III は高精度, III は Hermite 型の 1-1, V は同じく 2-2 の階差を用いたものである。微係数の階差表示に含まれる誤差は, 理論的には, II, III と同じ Order であるが, 全体的には, III の方がより高い近似と云っている。これは III において, 荷重に関係する項が, よく近似されていると考えられる。固有振動数, 固有関数ともに, I は使用に耐えない。V で, $ND = 10$ 程度で十分使用に供えられる精度に到達している。Error Ratio, 1st. Natural Freq.



- 1) 井上; Hermitian 階差法におき構造物の解析, 第25回土木学会年次学術講演会 概要 I, 345, (1970)
- 2) Collatz, L.; The Numerical Treatment of Differential Equations, 3rd ed (1966)
- 3) Waltring, F.W.; Schwingungsformen und Schwingungsfrequenzen von Kreisbogenträgern, Ing.-Archiv, V, 429 (1934)
- 4) Pestel, E.; Dynamic Stiffness Matrix Formulation by means of Hermitian Polynomials, Proc. of 1st Int. Congress on Matrix Method in Structural Mechanics, 1965, Vol. I, 479