

九州大学 正員 橋本 武
 新日本製鐵 〃 林田 紀雄
 九州大学 学生員 〇 海江田 光正

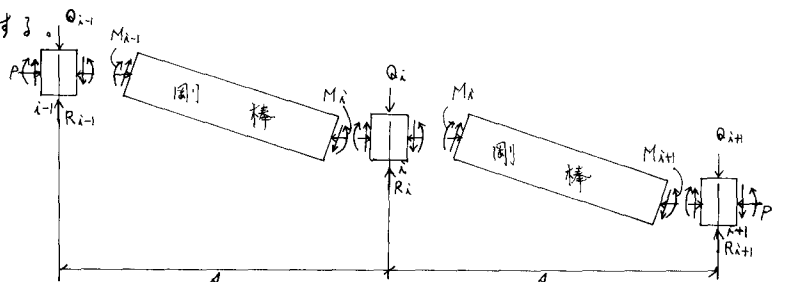
1 緒言

先に著者はひずみ硬化および残留応力の影響を無視した骨組構造の弾塑性安定問題の解法として *bar - hinge system method* を提案したが、これによれば比較的簡単に本題を解析しうることもおよび十分な精度の解が得られることが明らかとなった。つづいて、本研究は、同じ *bar - hinge system method* を用いてひずみ硬化および残留応力の影響をも考慮した骨組構造の弾塑性安定問題の解法を提案するものである。

2 基礎式の誘導

bar - hinge system とは、図-1に示すごとく、軸力と横荷重の作用をうける部材を適当な間隔(1)に分割して、分割点を弾塑性ヒンジに、また分割点間を剛棒に置き換えてモデル化したものである²⁾。なお、このとき、次項を仮定する。

- (1) 剛棒は重さがなく、変形しない。
- (2) 荷重はヒンジ部のみ作用する。
- (3) 弾塑性ヒンジの部材方向の寸法は零である。



(図-1)

(4) 応力とひずみはヒンジ部のみ生じ、それらの値はヒンジを挟む両区間の平均値と解釈する。剛棒に関するモーメントの釣合式と、弾塑性ヒンジにおける鉛直方向の力の釣合式から、次式が得られる。

$$M_{i+1} - 2M_i + M_{i-1} - P(W_{i+1} - 2W_i + W_{i-1}) = -a(Q_i - R_i) \dots (1)$$

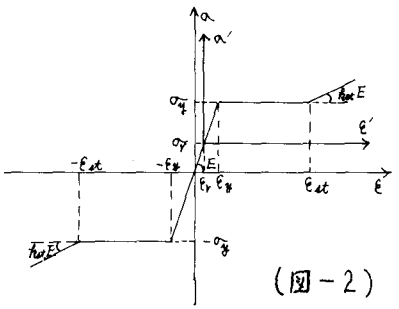
また、曲率 ϕ_i は

$$\phi_i = -(W_{i+1} - 2W_i + W_{i-1})/a^2 \dots (2)$$

ここに、 ϕ_i , M_i , Q_i , R_i ヒンジ点*i*における曲率、曲げモーメント、荷重および反力。

次に、図-2に示すように、応力-ひずみ関係として理想化された硬化弾塑性体モデルを用いるものとする¹⁾。図中の記号 α' , ϵ' は軸力*P*と曲げモーメント*M*により生ずる付加応力および付加ひずみであり、 α_r , ϵ_r は各断面に存在する残留応力および残留ひずみである。また、 $\alpha (= \alpha' + \alpha_r)$, $\epsilon (= \epsilon' + \epsilon_r)$ は各断面に生ずる総応力および総ひずみである。

このとき、 $\alpha' - \epsilon'$ 関係を $\alpha' = D_1 \epsilon' + D_2 \dots (3)$ のように表現す

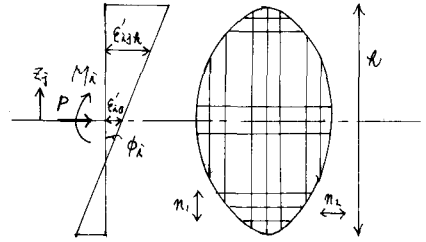


(図-2)

るものとする。均配応力および定数項は各応力状態により次のごとく定義される。すなわち、弾性域では $\nu_1 = E$, $\nu_2 = 0$, 塑性域では $\nu_1 = 0$, $\nu_2 = \pm \sigma_y - \sigma_y$, ひずみ硬化域では $\nu_1 = k_{et} E$, $\nu_2 = \pm \sigma_y - \sigma_y - k_{et} E (\pm \epsilon_{ut} - \epsilon_r)$

(ここに、応力およびひずみは引張側を正とし、圧縮側を負とする。また、複号表示は応力およびひずみと符号同順の関係で用いられるものとする。)

さて、モーメントおよび軸力と曲率の関係は部材断面内の釣合い条件より求められるが、硬化弾塑性体モデルでは応力分布状態が複雑になるので、図-3のように断面を分割して考えることにする。すなわち、断面の縦方向分割数を n_1 、横方向分割数を n_2 とし、断面内の各要素は横方向分割番号を添字 j で、縦方向のそれを添字 k であらわすものとする。このとき、ヒンジ i の任意の分割要素 j 点における付加ひずみ ϵ_{ijk} は次式与えられる。



(図-3)

$$\epsilon_{ijk} = \epsilon_{i0} - \phi_i z_j \quad \text{--- (4)} \quad (\text{ここに、} z_j \text{; 断面中央軸から分割要素までの距離, } \epsilon_{i0} \text{; ヒンジ} i \text{の} \phi \text{および} P \text{による中央軸上の付加ひずみ。})$$

他方、残留応力は無載荷状態で存在している応力であるから、断面に関する釣合い条件より次式が導かれる。

$$P = - \sum_{j=1}^{n_1} \sum_{k=1}^{n_2} A_{ijk} \sigma_{ijk} \quad \text{--- (5)} \quad M_i = - \sum_{j=1}^{n_1} \sum_{k=1}^{n_2} A_{ijk} \sigma_{ijk} z_j \quad \text{--- (6)} \quad (A_{ijk} \text{; 分割要素} ijk \text{の面積})$$

上記式(5)に式(3)および式(4)を代入すれば、ひずみ ϵ_{i0} と曲率 ϕ_i の関係が次のように算定される。

$$\delta_{i0}' = \left[-P + \mu \phi_i \left\{ \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} A_{ijk} \bar{z}_j + k_{et} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} A_{ijk} \bar{z}_j \right\} + \left\{ - \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} A_{ijk} \text{sign}(\delta_{ijk}) + k_{et} \delta_{ut} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} A_{ijk} \text{sign}(\delta_{ijk}) \right. \right. \\ \left. \left. + \left\{ \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} A_{ijk} \delta_{rijk} - k_{et} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} A_{ijk} \delta_{rijk} \right\} \right] / \left\{ \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} A_{ijk} + k_{et} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} A_{ijk} \right\} \quad \text{--- (7)}$$

ここに、無次元化のため、次のように行なう。 $\rho = P/A\sigma_y$, $a_{ijk} = A_{ijk}/A$, $\delta_{ijk} = \epsilon_{ijk}/\epsilon_y$, $\delta_{i0}' = \epsilon_{i0}'/\epsilon_y$, $\delta_{rijk} = \epsilon_{rijk}/\epsilon_y$, $\bar{z}_j = z_j/l$, $\mu = \phi_y l/\epsilon_y$, $\phi_i = \phi_i/\phi_y$, $\phi_y = M_y/EL$, $M_y = W\sigma_y$ (W ; 断面係数, A ; 断面面積)

次に、式(6)に式(3)、式(4)および式(7)を代入すれば、モーメント M_i とたわみ w の関係が次のように得られる。

$$m_i = \gamma_i - \beta_i (y_{i+1} - 2y_i + y_{i-1}) \quad \text{--- (8)}$$

上記中、 γ_i および β_i はヒンジ i の各要素の応力状態による次のように与えられるものである。

$$\gamma_i = \gamma \left\{ f_i \rho - \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} a_{ijk} (\bar{z}_j - f_i) \left\{ \text{sign}(\delta_{ijk}) - \delta_{rijk} \right\} + k_{et} \delta_{ut} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} a_{ijk} (\bar{z}_j - f_i) \text{sign}(\delta_{ijk}) \right. \\ \left. - k_{et} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} a_{ijk} (\bar{z}_j - f_i) \delta_{rijk} \right\}$$

$$\beta_i = \frac{\gamma \mu n^2}{\delta^2} \left\{ \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > 1} a_{ijk} \bar{z}_j (\bar{z}_j - f_i) + k_{et} \sum \sum_{|\delta_{ijk}| > \delta_{ut}} a_{ijk} \bar{z}_j (\bar{z}_j - f_i) \right\}$$

また、

$$f_{\lambda} = \left(\sum_{|\delta_{ijk}| \leq 1} \sum A_{ijk} \bar{e}_{ij} + \text{set} \sum_{|\delta_{ijk}| > \text{set}} \sum A_{ijk} \bar{e}_{ij} \right) / \left(\sum_{|\delta_{ijk}| \leq 1} \sum A_{ijk} + \text{set} \sum_{|\delta_{ijk}| > \text{set}} \sum A_{ijk} \right)$$

ここに、無次元化にあたり、は次のように行なう。 $m_i = M_i/M_y$, $\gamma = hA/w$, $y_i = W_i/h$, $\lambda = \sqrt{\lambda_0 \sigma_y / E}$ (n : 部材の軸方向分割数, λ_i : 相対比)

式(7)および式(8)の $|\delta_{ijk}| \leq 1$ 等は $j=1$ から n_1 までおよび $n_2=1$ から n_2 までのうちで、 $\sum \sum$ の上印に記す不等式によって定めらるる範囲の分割要素に関して加え合せることを意味するものとする。また、 $\text{sign}(\delta_{ijk})$ は必ず δ_{ijk} の正負の符号を表わす。

式(1)を無次元化して得らるる式に式(8)を代入すれば次式が得られ、これが本題の弾塑性安定問題に関する基礎式となるものである。

$$A_{i-2} y_{i-2} + A_{i-1} y_{i-1} + A_i y_i + A_{i+1} y_{i+1} + A_{i+2} y_{i+2} - \frac{\lambda \sqrt{AI}}{n w} y_i = \beta_i \quad \text{--- (9)}$$

ただし、

$$A_{i-2} = -\beta_{i-1}, \quad A_{i-1} = 2(\beta_{i-1} + \beta_i) - \gamma P$$

$$A_i = -(\beta_{i+1} + 4\beta_i + \beta_{i-1}) + 2\gamma P$$

$$A_{i+1} = 2(\beta_i + \beta_{i+1}) - \gamma P, \quad A_{i+2} = -\beta_{i+1}$$

$$\gamma_i = R_i/P_y, \quad \beta_i = -\frac{\lambda \sqrt{AI}}{n w} \frac{Q_i}{P_y} - (\gamma_{i+1} - 2\gamma_i + \gamma_{i-1}) \quad (P_y: A \sigma_y)$$

なお、本法の計算手順を示せば、図-4のとおりである。

3. 計算例

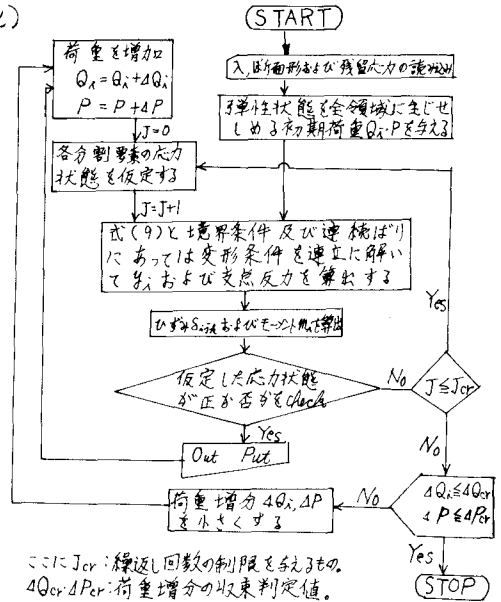
算例として、両端が単純支持されるI形断面ばりを取りあげ、図-6に示すように断面の分割を行って、残留応力が各分割区間毎に一定であるものとして計算を行うものとする。計算に用いた諸元は $\text{set} = 1/40$, $\text{set} = 8$, $\sigma_y = 2400 \text{ Kg/cm}^2$, $E = 2.1 \times 10^6 \text{ Kg/cm}^2$, $t_1/l = 0.05$, $t_2/B = 0.06$ である。

また、荷重状態は、スパン中央に集中荷重が作用する場合および等分布荷重満載の場合の両者について、横荷重軸力比を一定に保つごとく状態を考えた。表-1は中央集中荷重状態で残留応力を無視し、必ず硬化域を考慮

$n \lambda$		20	30	50
0.3	P	0.44312(0.42379)	0.33785(0.32418)	0.21756(0.21261)
	γ	0.03263(0.01772)	0.08503(0.04715)	0.23550(0.12567)
0.2	P	0.54029(0.52285)	0.42665(0.41513)	0.28867(0.28547)
	γ	0.02817(0.01470)	0.07494(0.04077)	0.20376(0.11459)
0.15	P	0.60750(0.59251)	0.49246(0.48346)	— (0.34249)
	γ	0.02507(0.01256)	0.05462(0.03609)	— (0.10179)

() 内必ず硬化域無視

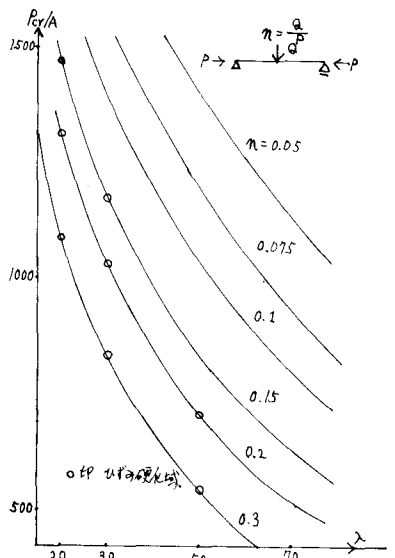
(表-1)



ここに J_{cr} : 繰返し回数の判別を与えられた $\Delta Q_{cr}, \Delta P_{cr}$ 荷重増分の収束判定値。

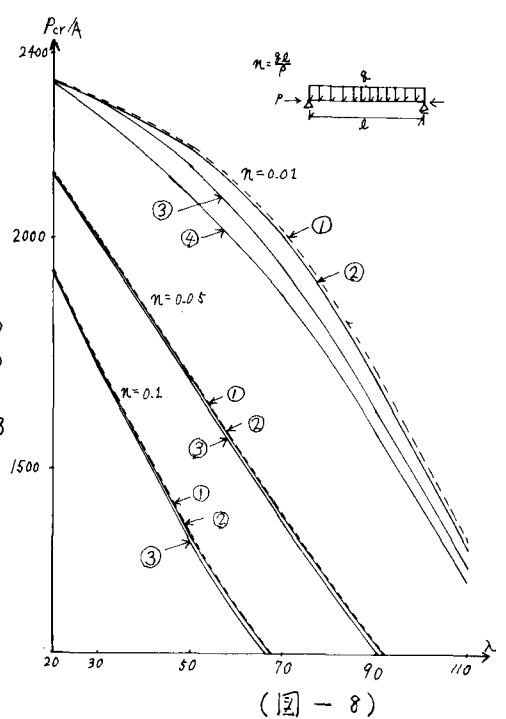
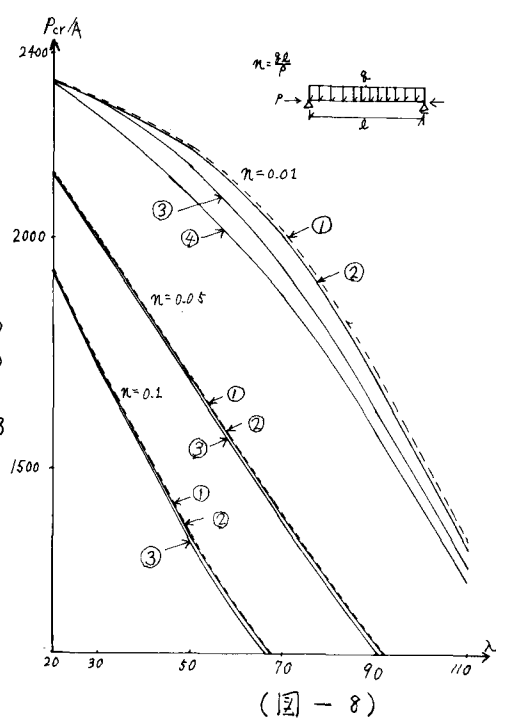
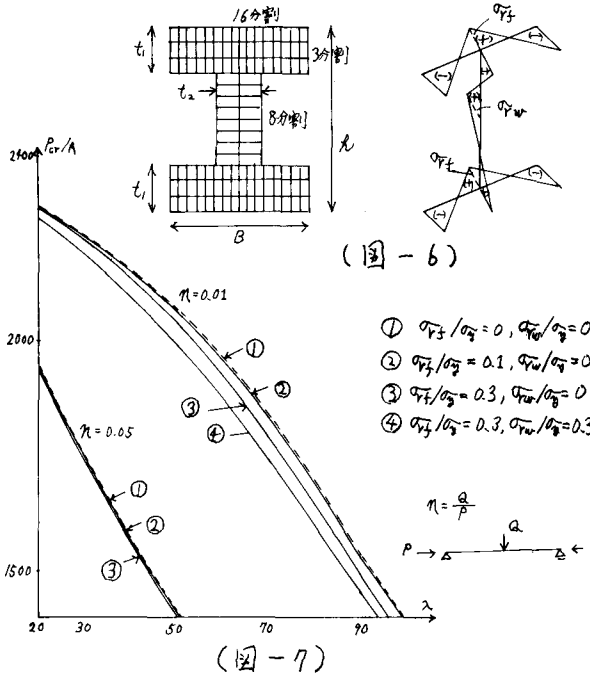
(図-4)

($P_y: A \sigma_y$)



(図-5)

する場合とそれを無視する場合について、極限状態における軸力と部材中央点のたわみとの関係を求めたものである。また、図-5は残留応力が零の場合について、ひずみ硬化の影響範囲を明らかにしたものである。これより、ひずみ硬化域を無視した場合はひずみ硬化域を考慮する場合よりも極限状態における軸力が若干小さくなり、また、ひずみおよびたわみは若干減少していることがわかる。また、本例では、ひずみ硬化域は等分布荷重満載状態では生ぜず、中央集中荷重状態においては横荷重軸力比0.3では細長比50以下に対して生じ、横荷重軸力比0.075では細長比が20でも生じなかった。すなわち横荷重軸力比が大きく細長比が小さいほどひずみ硬化域は生じやすいといえる。図-7および図-8は残留応力を種々変化させた場合について、それぞれ極限状態における軸力と細長比の関係を求めプロットしたものである。中央集中荷重の場合も等分布荷重満載の場合もいずれも残留応力による限界荷重の低下はみられ、また、低下の割合は横荷重軸力比が小さいほど大きいといえる。また、フランジおよびウェブの両方に残留応力が存在する場合には限界荷重がさらに低下している。



4 結語

本研究は bar-lighe system により部材をモデル化することにより、はりの弾塑性安定問題の基礎式を誘導し、これを用いることき解法を提案した。また、算例として I 形断面部材を対象としたが、本法によれば、く形、T 形、円形等の対称断面はむろんのこと非対称断面部材についても解析可能である。

なお、本研究には卒論生国谷信徳君の協力を得た。記して感謝の意を表す。

(参考文献)

- 1) 単岡孝志: "偏心圧縮柱の荷重変形性状に与えるひずみ硬化の影響", 土木学会論文報告集, 184号, 1970
- 2) 樽木武・林田純雄: "連続ばりの弾塑性安定問題の解法", 土木学会論文報告集, 111号, 1971