

九州大学

正員

橋木 武

"

学生員

○井樋周介

長崎大学

正員

高橋和雄

1. 緒言

フラットスラブ構造は連続板構造へ代り、柱座屈安定のうえで種々の問題を有している。特に「フラットスラブ構造」のスラブ上に大きな集中力が作用する場合や、柱上部に大きな軸力が伝わる場合にて、本構造の曲げの問題と共に柱座屈安定の上からも十分な検討が必要である。著者らは、先づ「平床」フラットスラブ構造の柱座屈についての理論解を導き表したが、本報ではその検証として、この理論解にむべて種々の計算例を通じて「平床」フラットスラブ構造の座屈特性を明かにせんとするものであり、次に、本構造の柱座屈に關する実験を行って、理論解の妥当性を吟味せんとするものである。

2. 理論解

前論文より明らかなる如く、図1. に示す如き「平床」フラットスラブ構造の座屈荷重を求めるための固有値方程式、下式式下とされる。

$$\frac{P}{EI} = \left\{ kP \sin kL - (kP)^2 \cos kL \right\} / \left\{ Z(1 - \cos kL) - kL \sin kL \right\} \quad (\text{柱下端が固定の場合}) \quad \dots \dots (1)$$

$$\frac{P}{EI} = (kL)^2 \sin kL / \left\{ \sin kL - kL \cos kL \right\} \quad (\text{柱下端がヒンジの場合}) \quad \dots \dots (2)$$

ここで、 $k^2 = P_0/EI$, EI ; 柱の曲げ剛性 , P_0 ; 座屈荷重。

$$b_{11} = -1/b_{11} \quad \dots \dots (3) \quad b_{11} = [\cos \theta_{11} \sin \theta_{11}] \begin{bmatrix} (\theta_{11}^x)_x & (\theta_{11}^x)_y \\ (\theta_{11}^y)_x & (\theta_{11}^y)_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta_{11} \\ \sin \theta_{11} \end{bmatrix} \quad \dots \dots (4)$$

$$b_{11} ; \text{スラブの初期状態} \quad (\theta_{11}^x)_x = \frac{M_{11}}{EI} + \frac{M_{11}^2}{EI} L_{11}^2 - [O_{11}^x \frac{1}{EI} O_{11}^{yy}] A_{11}^x \cdot L_{11} \quad \dots \dots (5) \quad (\theta_{11}^x)_x = -S_{11}^x \cdot M_{11}^2 \quad \dots \dots (6)$$

$$(\theta_{11}^y)_x = \frac{M_{11}}{EI} + \frac{M_{11}^2}{EI} L_{11}^2 - [O_{11}^y \quad Q_{11}^{yy}] A_{11}^y \cdot L_{11} \quad \dots \dots (7) \quad (\theta_{11}^y)_x = -S_{11}^y \cdot M_{11}^2 \quad \dots \dots (8)$$

3. 座屈特性

「フラットスラブ」構造は、スラブ周辺の境界条件、柱の位置、柱とスラブとの剛性比、柱下端の支承条件などにより極めて多様な構造形式となるが、それゆえにについて座屈性状を検討するに際して多大の労力を要する。そこで、以下は一柱スラブ周辺が単純支持されるとして「フラットスラブ」構造に対する座屈の性質を吟味す。

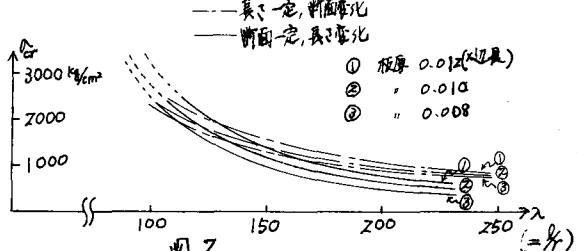


図2.

すがして、柱下端がヒンジである柱のスラブ中央奥部積合アーチと「フラットスラブ」構造において、柱の長さのみ「柱断面を種々変化させれば」、図2. に示す如き、柱一人曲線をうる。すがれ、柱長さ $L = \sqrt{h^2 + a^2}$, 柱断面の边長 $u = \sqrt{a^2 + (a; \text{スラブの边長})^2}$ とすれば、 $L = u\sqrt{1 + u^2/a^2}$ が、これに基づいてこれを変化させることにより、柱の長さを一定として、柱断面の边長を増減させた方法で、柱断面の边長を一定として、柱長さを増減させる方法の互通がある。不座屈形式下で柱長さが柱断面の变化に伴う時、スラブの初期状態に影響があるため、同じ柱長さに対して相異な座屈荷重がえられるこことが。

(1) 柱断面及び柱長さの影響 —— スラブの边長比 μ を 1 とし(正方形板)、下端がヒンジである柱のスラブ中央奥部積合アーチと「フラットスラブ」構造において、柱の長さのみ「柱断面を種々変化させれば」、図2. に示す如き、柱一人曲線をうる。すがれ、柱長さ $L = \sqrt{h^2 + a^2}$, 柱断面の边長 $u = \sqrt{a^2 + (a; \text{スラブの边長})^2}$ とすれば、 $L = u\sqrt{1 + u^2/a^2}$ が、これに基づいてこれを変化させることにより、柱の長さを一定として、柱断面の边長を増減させた方法で、柱断面の边長を一定として、柱長さを増減させる方法の互通がある。不座屈形式下で柱長さが柱断面の变化に伴う時、スラブの初期状態に影響があるため、同じ柱長さに対して相異な座屈荷重がえられるこことが。

$\lambda \geq 124.7$ の同じ相長比に対する柱断面を変化させた場合の方が、柱長下を変化させた場合より大きい値となり、 $\lambda = 108$ 下で 1% 程度の差異を得る。反対に、 $\lambda \geq 124.7$ の柱長下を変化させた方が、同じ相長比に対して大きな座屈応力となることがわかる。換言すれば、相長比の増大にともなう座屈応力の減少の度合は、柱長下を変化させた場合の方が大きいといえる。

b) スラブ板厚変化の影響。—— 柱下端を固定、 $\mu = 1.0$ 、 $h = \frac{1}{48}a$ とし、スラブの板厚を $h = 0.008a$, $0.01a$, $0.012a$ を変化させた時の $\Delta\sigma_c$ の曲線が図2. のとおりである。当然ながら、板厚が大きいほどスラブのばね定数が大きくなり、従って座屈応力も大きくなるが、その変化が柱長下を変化させた場合と、柱断面を変化させた場合との結果が、ほとんど同じである。すなわち、柱長下を変化させた場合 $\lambda = 1/F$ における位置では、板厚の違いによる $\Delta\sigma_c$ の差異 F ほど変わらないが、柱断面を変化させた場合 $\lambda = 1/F$ における位置では、板厚の違いによる $\Delta\sigma_c$ の差異が最も大きい、その前後で逆に小さくなる傾向にある。

c) 柱の位置変化の影響。—— 表1, 2, 3
柱位置をスラブの荷重線上に沿って変化させたときに、柱の位置がスラブのばね定数に大きな影響があるが、その影響割合は比較して、座屈応力の変化が柱によって大きいといえる。

d) 柱下端の支持条件の影響。—— 柱下端の支持条件が固定レヒンジの場合があるが、この両者の相違における $\Delta\sigma_c$ の相違は、本例ではほど大きくないといえる。(図3)

4. 理論値と実験値との比較。

アーチ式スラブ構造の柱座屈の理論解の簡単なあてはめて、柱とスラブの結合部における座屈応力の伝達と柱断面中央に集中した垂直反力と反力をモーメントによって表さうとする手法を用いた。しかし、柱断面が大きくなるほど、その剛域が柱座屈荷重の算定に大きく影響するかが予想される。そこで、柱剛域の影響を考慮して、本理論解が実験値との差異をもつものか検討せねばならぬ。この目的から本模型実験を企図した。実験模型は、スラブを $380mm \times 380mm$ の三ラルバソ板で、柱を $T^{100} \times 10mm$ の矩形断面鋼棒で作製したので、柱の位置はスラブの中央とし、柱下端はT型エッジに沿うヒンジでして、2種類のスラブ板厚 1.0 , 1.2 , $1.65mm$ と、2種類の柱長下 $200mm$, $250mm$ で構成された3種類の構造形式の模型を作製し、その座屈荷重に関する実験値と理論値との比較を表3に示す。両者の差異は高さ 2% 程度下まわり一致していることがわかる。また、柱剛域についても、1例を示せば、同一の条件下、汎用計算式と一致するといえる。結局、著者の提案するアーチ式スラブ構造の柱座屈荷重算定法の妥当性が実証されたといえる。

今後、本研究の数値計算及び実験に当たる、卒論生細野博泰君、および技官古家一香氏の協力を得た。記して謝意を表す。また、文部省科学研究費の補助を受けたことを記す。

参考文献

- 木橋・高橋・井上：中間柱を有する平板の柱座屈に関する研究（第2回工学会講演会概要集）

λ	柱断面一定、柱長下一定			
	座屈応力 (M^2/cm^2)	ばね定数 (N)	座屈応力 (M^2/cm^2)	ばね定数 (N)
(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)
108.9	2298	2228	2222	-1.0 -0.91 -0.89
113.4	2028	1961	1956	-1.60 -1.28 -1.26
124.7	1789	1722	1717	-2.32 -1.88 -1.85
138.6	1566	1505	1501	-2.52 -2.28 -2.21
155.9	1248	1288	1295	-5.62 -4.56 -4.57
178.2	1122	1089	1087	-9.54 -7.76 -7.69
207.8	885	867	866	-16.36 -14.26 -14.24

λ	柱断面一定、柱長下一定			
	座屈応力 (M^2/cm^2)	ばね定数 (N)	座屈応力 (M^2/cm^2)	ばね定数 (N)
(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)	(1.6, 1.0)
108.1	2096	2040	2025	-1.04 -0.84 -0.82
124.7	1605	1559	1555	-1.20 -0.96 -0.94
144.2	1270	1233	1230	-1.36 -1.09 -1.07
158.0	1036	1003	1000	-1.52 -1.22 -1.20
174.6	862	833	831	-1.68 -1.35 -1.32
191.2	729	704	702	-1.88 -1.48 -1.45
207.8	626	604	602	-1.99 -1.60 -1.57

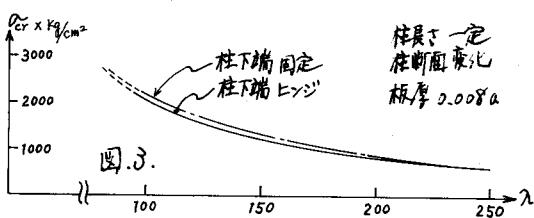


表3.

柱長下 (cm)	30.0		35.0	
	板厚 (mm)	理論値 (kg)	板厚 (mm)	理論値 (kg)
1.0	1.0	673.5	1.0	675.0
1.2	1.2	686.3	1.2	687.5
1.65	1.65	722.9	1.65	720.0
		116.7		527.0
		555.8		522.5
		520.0		561.5
実験値 (kg)		675.0		687.5
(%)		185.0		108.0
1.0	708.0	755.5	1.0	495.0
1.2	700.0	735.0	1.2	499.0
1.65	700.0	735.0	1.65	495.0
誤差 (%)	1.1	1.6	1.9	1.5
	1.7	1.7	1.2	

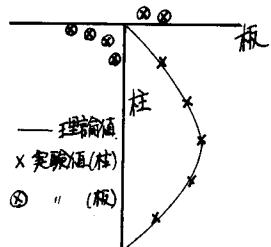


図4. 座屈時のひずみモード