

変形する物体の力学、特に載荷された円柱体の振舞い。

正会員 工博 平井 敦

昭和46年筆者はある假定を以て変形する物体の力学について従来の弾性論とは異なる一つの考へ方を示した。(土木学会論文集190号, 205号)しかし筆者の説明が下手であつたため、これだけで諸先生の御同意を頂けたとは思えない。ベクトルの勾配場と環流場とに分けて考えると思考の混乱が避けられるこことに最近気が付いたので、先づ基礎理論をこの観点から再整理し次にこれを載荷された円柱体へ適用してみよう。

弾性論へのへの概念からは意識的に遠ざかるが、筆者のお出発点を変位ベクトル S に因ずる次式におく。

$$\begin{aligned} \vec{S} &= (C_1) \operatorname{grad} \operatorname{div} S - (C_2) \operatorname{rot} \operatorname{rot} S \\ (C_1)^2 &= \frac{\varepsilon c}{\mu} \left(\frac{c}{\varepsilon} + \delta \right), \quad (C_2)^2 = \frac{c^2}{\varepsilon \mu} \end{aligned} \quad (1)$$

記号については論文集190, 205号参照。以後原著と略称する。ベクトル S は周知の如く、勾配場($\operatorname{rot} S = 0$)と環流場($\operatorname{div} S = 0$)とに分けられるが筆者は前者を力場(S-1の世界)、後者を渦場(S-2の世界)と呼称する。重磁場でいえば力場が重場、渦場が磁場に対応するのであるが変位 S はこの兩者を電磁場の如く色々分けておいてくれる親切気を持つではない。

筆者が昭和17年以降試みていることは力学を電気力学的に考えようということである。普通の物理学の思考とは逆である。

S-1の世界(指標1を使用)では原著に述べた如く、逆二乗の法則が支配する。この力場で所謂電気量に対応するものは質源の体積密度と称するもので、

$$m = (\frac{1}{4\pi}) \operatorname{div} \mathcal{E} R, \quad (2)$$

また質源の面積密度の概念を導入して、重荷(Juha)と称したがこれは電荷に对应する。変形する物体内部に剛体($\varepsilon = \infty$)がある場合、その表面に重荷が現れるが、

$$W = \frac{1}{4\pi} \mathcal{E} R = \frac{1}{4\pi} (R_1 + R_2) \quad (3)$$

電荷を持つ導体板の間にある電場の状態に対応するものとして筆者は、ある物体が大地の上におかれたその

上に質量 M なる物体を載荷したときの物体内部の力場 R_1 を考えて、

$$R_1 = -\operatorname{grad} \varphi \text{ 及 } \operatorname{rot} R_1 = 0 \quad (4)$$

φ と $\operatorname{div} S_1$ と共に周連して昭和20年頃導入した假説で、今 $k=0$ の場合を考えると、

$$\dot{\varphi} = -(S_E + \delta) \operatorname{div} S_1, \quad (5)$$

この假説より導かれる基本式は次の2式である。

$$\mathcal{E}(R_1 + R_2) = C \operatorname{rot} W \quad (6)$$

$$\mu \ddot{W} = -C \operatorname{rot} R_2 \quad (7)$$

$$\text{但し, } W = (\frac{1}{2}) \operatorname{rot} S_2 \quad (8)$$

弾性学に於ては W を單なる剛体の回転と考えて考慮外においたことが、S-2の世界での Energy の流転の思想に觸れられない所込でもあり、又流体力学との連繋を失う原因でもあろうと筆者は考える。(6)(7)より、

$$R_1 = R_1 + R_2 = -\operatorname{grad} \varphi - (\frac{1}{2}c) \dot{S}_2 \quad (9)$$

以上の基本式より力場及び渦場の基本式群として、

$$\ddot{R}_1 = (C_1)^2 \nabla^2 R_1, \quad \operatorname{rot} R_1 = 0 \quad (10)$$

$$\ddot{\varphi} = (C_1)^2 \nabla^2 \varphi \quad (11)$$

$$\ddot{S}_2 = (C_2)^2 \nabla^2 S_2, \quad \operatorname{rot} S_2 = 0 \quad (12)$$

$$\ddot{R}_2 = (C_2)^2 \nabla^2 R_2, \quad \operatorname{div} R_2 = 0 \quad (13)$$

$$\ddot{W} = (C_2)^2 \nabla^2 W, \quad \operatorname{div} W = 0 \quad (14)$$

$$\ddot{S}_2 = (C_2)^2 \nabla^2 S_2, \quad \operatorname{div} S_2 = 0 \quad (15)$$

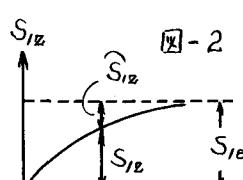


図-2

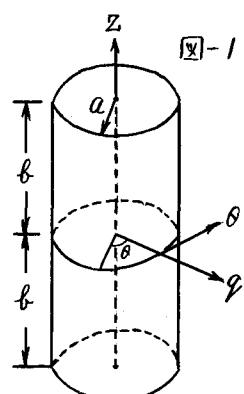
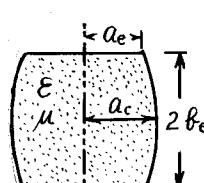


図-1

図-1のような半径 R 、長さ λ の円柱体を地上の剛体上に立て、その上面に全質量 M ある剛体を載荷した場合の現象を筆者の理論によつて記述してみる。

S-1の世界の式を R_{1e} について示すと、

$$\frac{\partial^2 R_{1e}}{\partial t^2} = (C_1) \left[\frac{\partial^2 R_{1e}}{\partial z^2} + \frac{\partial^2 R_{1e}}{\partial \varphi^2} + \frac{1}{\beta} \frac{\partial R_{1e}}{\partial \varphi} \right] \quad (16)$$

この式を満足する解は

$$R_{1e} = A \cdot J_0(\alpha \varphi) e^{-nt} \sinh m z \quad (17)$$

但し、 $m^2 - \frac{n^2}{(C_1)^2} = \alpha^2, \alpha \varphi = \xi$

$$\widehat{R}_{1e} = R_{1e} - R_{re} \quad (18)$$

とおけば初期条件として

$$\begin{cases} t \rightarrow 0 & \widehat{R}_{1e} = R_{1e} \\ t \rightarrow \infty & \widehat{R}_{1e} = 0 \end{cases} \quad (19)$$

$J_0(\alpha a_e) = 0$ 、すなわち ξ_i を $J_0(\xi) = 0$ の任意の正根として

$$\widehat{R}_{1e} = \sum_{\xi_i} A_i \cdot J_0\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \sinh m z \quad (20)$$

同様に $J_1(\alpha a_e) = 0$ として

$$\widehat{R}_{1p} = \sum_{\xi_i} B_i \cdot J_1\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \cosh m z \quad (21)$$

この段階で $\text{rot } \widehat{R}_1 = 0$ の条件を使用すると結局、

$$\widehat{R}_{1p} = - \sum_{\xi_i} \frac{1}{m} \frac{\xi_i}{a_e} A_i J_1\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \cosh m z, \quad (22)$$

同じよう取扱いにより

$$\widehat{\psi} = - \sum_{\xi_i} \frac{A_i}{m} J_0\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \cosh m z \quad (23)$$

$$\widehat{S}_{1z} = - \sum_{\xi_i} \frac{2c}{\mu} \frac{A_i}{n} J_0\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \sinh m z \quad (24)$$

$$\widehat{S}_{1p} = \sum_{\xi_i} \frac{2c}{\mu} \frac{A_i}{m n} \frac{\xi_i}{a_e} J_1\left(\frac{\xi_i}{a_e} \varphi\right) e^{-nt} \cosh m z \quad (24)$$

但し、 $\widehat{S}_{1z} = S_{1e} - S_{re}$ (四-2)

$$\widehat{S}_{1p} = (\frac{2c}{\mu}) \widehat{R}_{1e}, \quad \widehat{S}_{1p} = (\frac{2c}{\mu}) \widehat{R}_{1p}, \quad (25)$$

S-2の世界については、

$$m^2 - \frac{n^2}{(C_2)^2} = \overline{\alpha}^2 \quad (26)$$

$$\widehat{R}_{2e} = R_{2e} - R_{re}, \quad \widehat{S}_{2e} = S_{2e} - S_{re}, \quad (27)$$

として

$$\widehat{R}_{2e} = \sum_{\xi_i} \overline{A}_i J_0(\bar{\alpha} \varphi) e^{-nt} \sinh m z \quad (28)$$

$$\widehat{R}_{2p} = - \sum_{\xi_i} \frac{m}{\overline{\alpha}} \overline{A}_i J_1(\bar{\alpha} \varphi) e^{-nt} \cosh m z \quad (28)$$

$$W_0 = - \sum_{\xi_i} \frac{2c}{\mu} \overline{A}_i J_1(\bar{\alpha} \varphi) e^{-nt} \sinh m z, \quad (29)$$

$$\left. \begin{aligned} \widehat{S}_{2e} &= \sum_{\xi_i} \frac{2c}{\mu} \overline{A}_i J_0(\bar{\alpha} \varphi) e^{-nt} \sinh m z \\ \widehat{S}_{2p} &= - \sum_{\xi_i} \frac{2c}{\mu} \frac{m \overline{A}_i}{n} J_1(\bar{\alpha} \varphi) e^{-nt} \cosh m z \end{aligned} \right\} \quad (30)$$

われわれが対象としている物体の寸法が常数 C_1 と C_2 との差を問題とする程大きなものでなければ、 $\alpha \neq \bar{\alpha}$ 境界条件を次の如く考る。

$$S_{1e} + S_{2e} = S_e, \quad R_{1e} + R_{2e} = R_e \quad (31)$$

S_e は引伸を正量とするが、これは実測値より得られる。円柱体上面側の S_e を $[S_e]$ と記号する。 R_e についても、 $[R_e]$ と記号すると原善より

$$[R_e] = -(\frac{4\pi}{E}) W = -4M/EQ^2 \quad (32)$$

(24),(30)より、 $r = \varphi/a_e$ とおいて

$$[S_e] = \frac{2c}{\mu n} \sinh m b_e \sum_{\xi_i} (\bar{A}_i - A_i) J_0(f_i r), \quad (33)$$

(33)の両方に $f_i J_0(f_i r) dr$ を乘じて 0 から 1 まで積分して、 $\bar{A}_s - A_s = \frac{\mu n}{2c} \frac{2[S_e]}{\sinh m b_e - f_s J_1(f_s)}$

同様に (20),(28)より

$$\bar{A}_s + A_s = \frac{2[R_e]}{\sinh m b_e \cdot f_s \cdot J_1(f_s)}$$

これ等式を連立にとけば

$$\left. \begin{aligned} A_i &= \frac{[R_e] - (\frac{2c}{\mu n}) \cdot [S_e]}{f_i \cdot J_1(f_i) \cdot \sinh m b_e} \\ \bar{A}_i &= \frac{[R_e] + (\frac{2c}{\mu n}) \cdot [S_e]}{f_i \cdot J_1(f_i) \cdot \sinh m b_e} \end{aligned} \right\} \quad (34)$$

係数 A_i, \bar{A}_i が求められたので R, S などの状態は記述されたことになる。Boundary condition の取扱いに問題があるかも知れないが、少くともこの小論では基本的には筆者が何を意図しているかを御理解頂ければ幸である。筆者の理論では力という概念が表に現はれていないが、 $E R$ といふ量は単位体積当りの運動量である。

$\theta = 0$ といふことで論を進めてきたが、この問題は別の機会にゆびりたい。交番する載荷については、講演会当日時間があれば觸れる積りである。

屢々申し上げた如く、筆者は間違つた思考をしているかも知れない。しかしこのように考えることが出来るという点については、充分に考えて頂きたい。

この小論を一つの叩き台として、新しい学問の芽が育つ轉機となるのならば、筆者にとって望外の喜びである。