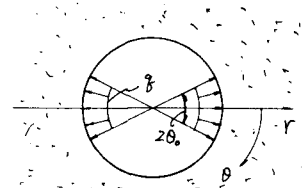


北海道大学 正曼 能町純雄
 室蘭工業大学 正曼 ○松岡健一

1. まえがき 著者等は先に無限体中の円孔に部分荷重が作用するときの応力解析を行なったが¹⁾、ここでは、これを半無限体の問題とし、半無限体中に円孔がある場合、この円孔周辺に部分荷重が作用する場合の問題を非軸対称の三次元問題として取扱った。数値計算では、荷重位置を変化させ無限体の場合との比較を行なった。

2. 円孔をもつ半無限体の Fourier-Hankel 変換による解 図-1 に示すように、 r, θ, z 座標を半径方向、円周方向、円孔軸方向にとり、それぞれの変位を u, v, w とする。このときの非軸対称問題の解は Fourier-Hankel 変換を用いると、次のようになる。



$$u = \frac{1}{\sqrt{z}} \sum_m C_m (A_{mrz} + B_{mrz}) \cos m\theta \quad (1), \quad v = \frac{1}{\sqrt{z}} \sum_m (A_{mrz} - B_{mrz}) \sin m\theta \quad (2),$$

$$w = \frac{1}{\sqrt{z}} \sum_m C_m \cos m\theta \left(\int_0^\infty \cos m\alpha z \left[G_m(\alpha r) D_{mn} - \frac{\mu+\lambda}{2\mu(2\mu+\lambda)} \frac{1}{\alpha} F_m(\alpha r) \right] \right. \\
 \left. * \left\{ \beta_{mn} + 2\mu \left(\frac{m+1}{a} A_{mn} - \frac{m-1}{a} B_{mn} - \alpha D_{mn} \right) \right\} \right] d\alpha \\
 - \int_0^\infty \frac{5H_m(\xi r)}{\mathcal{O}_{m\xi}^2} \left[\frac{1}{\sqrt{z}} \phi(\xi z) \left\{ \frac{1}{\xi} \gamma_{m\xi} + \mu (E_{m\xi}^a - E_{m\xi}^b) \right\} - \frac{\mu+\lambda}{2\mu(2\mu+\lambda)} \right. \\
 \left. * \left\{ \phi(\xi z) - \psi(\xi z) \right\} \left\{ \frac{1}{\xi} \gamma_{m\xi} + 2\mu (E_{m\xi}^a - E_{m\xi}^b) \right\} \right] d\xi \quad (3),$$

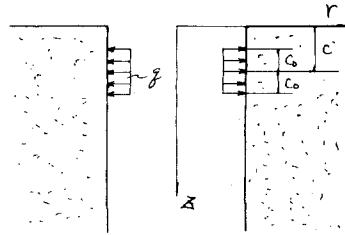


図-1

$$A_{mrz} = \frac{z}{\sqrt{z}} \int_0^\infty \sin m\alpha z \left[\frac{1}{2\mu} \frac{1}{\alpha} \chi_{mp}(\alpha r) \left\{ \alpha_{mn} + \beta_{mn} + 4\mu \frac{m+1}{a} A_{mn} - \mu \alpha D_{mn} \right\} - \frac{\mu+\lambda}{4\mu(2\mu+\lambda)} \frac{1}{\alpha} \omega_{mp}(\alpha r) \right. \\
 \left. * \left\{ \beta_{mn} + 2\mu \left(\frac{m+1}{a} A_{mn} - \frac{m-1}{a} B_{mn} - \alpha D_{mn} \right) \right\} \right] d\alpha + \int_0^\infty \frac{5H_{m+1}(\xi r)}{\mathcal{O}_{m\xi}^2} \left[-\frac{\mu+\lambda}{4\mu(2\mu+\lambda)} P(\xi z) \left\{ \frac{1}{\xi} \gamma_{m\xi} + 2\mu (E_{m\xi}^a - E_{m\xi}^b) \right\} + Q(\xi z) E_{m\xi}^a \right] d\xi \quad (4),$$

$$B_{mrz} = \frac{z}{\sqrt{z}} \int_0^\infty \sin m\alpha z \left[\frac{1}{2\mu} \frac{1}{\alpha} \chi_{ms}(\alpha r) \left\{ -\alpha_{mn} + \beta_{mn} - 4\mu \frac{m-1}{a} B_{mn} - \mu \alpha D_{mn} \right\} - \frac{\mu+\lambda}{4\mu(2\mu+\lambda)} \frac{1}{\alpha} \omega_{ms}(\alpha r) \right. \\
 \left. * \left\{ \beta_{mn} + 2\mu \left(\frac{m+1}{a} A_{mn} - \frac{m-1}{a} B_{mn} - \alpha D_{mn} \right) \right\} \right] d\alpha + \int_0^\infty \frac{5H_{m-1}(\xi r)}{\mathcal{O}_{m\xi}^2} \left[\frac{\mu+\lambda}{4\mu(2\mu+\lambda)} P(\xi z) \left\{ \frac{1}{\xi} \gamma_{m\xi} + 2\mu (E_{m\xi}^a - E_{m\xi}^b) \right\} + Q(\xi z) E_{m\xi}^b \right] d\xi \quad (5)$$

ただし、 $C_m = 1 (m \neq 0), C_m = 1/2 (m = 0)$ 、 a は円孔の半径であり、 μ, λ は Lamé の定数である。また

$$\alpha_{mn} = \int_0^{2\pi} \int_0^\infty \tau_{r\theta} \Big|_{r=a} \sin m\theta \sin m\alpha z \, d\theta \, dz \quad (6), \quad \beta_{mn} = \int_0^{2\pi} \int_0^\infty \sigma_r \Big|_{r=a} \cos m\theta \sin m\alpha z \, d\theta \, dz \quad (7),$$

$$A_{mn} = \int_0^\infty A_{mrz} \Big|_{r=a} \sin m\alpha z \, dz \quad (8), \quad B_{mn} = \int_0^\infty B_{mrz} \Big|_{r=a} \sin m\alpha z \, dz \quad (9), \quad D_{mn} = \int_0^\infty w \Big|_{r=a} \cos m\theta \cos m\alpha z \, d\theta \, dz \quad (10),$$

$$\gamma_{m\xi} = \int_0^{2\pi} \int_0^\infty \sigma_z \Big|_{z=0} \gamma H_m(\xi r) \cos m\theta \, dr \, d\theta \quad (11), \quad E_{m\xi}^a = \int_a^\infty A_{mrz} \Big|_{z=0} \gamma H_{m+1}(\xi r) \, dr \quad (12), \quad E_{m\xi}^b = \int_a^\infty B_{mrz} \Big|_{z=0} \gamma H_{m-1}(\xi r) \, dr \quad (13),$$

$$H_j(\xi r) = J_j(\xi r) Y_m(\xi a) - J_m(\xi a) Y_j(\xi r) \quad \text{for } j = m-1, m, m+1, \quad \mathcal{O}_{m\xi}^2 = \{J_m(\xi a)\}^2 + \{Y_m(\xi a)\}^2$$

$$G_m(\alpha r) = \frac{K_m(\alpha r)}{K_m(\alpha a)}, \quad \chi_{mp}(\alpha r) = \frac{K_{m+1}(\alpha r)}{K_m(\alpha a)}, \quad \chi_{ms}(\alpha r) = \frac{K_{m-1}(\alpha r)}{K_m(\alpha a)}, \quad \omega_{ms}(\alpha r) = \alpha r G_m(\alpha r)$$

$$F_m(\alpha r) = \alpha r \chi_{mp}(\alpha r) - \alpha a G_m(\alpha r) \chi_{mp}(\alpha a), \quad \omega_{mp}(\alpha r) = \alpha r G_m(\alpha r) - \alpha a \chi_{mp}(\alpha r) \chi_{ms}(\alpha a),$$

$$Q(\xi z) = \phi(\xi z) = e^{-\xi z}, \quad P(\xi z) = \psi(\xi z) = \xi z e^{-\xi z}$$

3. 境界条件 式(1)~(5)中の $\alpha_{mn}, \beta_{mn}, A_{mn}, B_{mn}, D_{mn}, \gamma_{m\xi}, E_{m\xi}^a, E_{m\xi}^b$ は境界条件を満足できるように定められる積分定数であるが²⁾、まず、式(8), (9)に示すようにこの条件を式(4), (5)を用いて満足さ

せなければならぬ、さらに各境界面にせん断力は無いものとすれば、

i) $\tau_{r\theta} = 0$ for $r=a \therefore d_{mn} = 0$ (14), ii) $\sigma_r = p(\theta, z)$ for $r=a \therefore B_{mn} = \int_0^{2\pi} p(\theta, z) \cos m\theta \sin n z \, d\theta \, dz$ (15)

iii) $\tau_{rz} = 0$ for $r=a$ (16), iv) $\sigma_z = 0$ for $z=0 \therefore \gamma_{mz} = 0$ (17), v) $\tau_{rz} = \tau_{zr} = 0$ for $z=0$ (18)

以上の条件より未知積分定数は $A_{mn}, B_{mn}, D_{mn}, E_{mz}^a, E_{mz}^b$ となり、これから式(18), (19)および(16), (18)から求めることとなるが、式(16)および(18)は

$$\left\{ \chi_{mp}(na) + m/na \right\} \beta_{mn} + 2\mu \left\{ \chi_{mp}(na)(m+1)A_{mn} - \chi_{ms}(na)(m-1)B_{mn} \right\} / a - (m+\lambda)/(2\mu+\lambda) \omega_{mp}(na) \left\{ \beta_{mn} + 2\mu/a \times \right.$$

$$\left. \times (m+1)A_{mn} - (m-1)B_{mn} - aD_{mn} \right\} - \int_0^{\pi} \frac{H_{mn}(z\alpha)}{\Theta_{mz}^2} \frac{m+\lambda}{2\mu+\lambda} \frac{mz^2}{(m^2+z^2)^2} 2\mu \xi (E_{mz}^a - E_{mz}^b) dz = 0 \quad (16')$$

$$\frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} H_{mn}(z\alpha) \left[-\frac{m}{m^2+z^2} \left\{ \beta_{mn} + 2\mu(m+1)A_{mn}/a \right\} + \frac{2(m+\lambda)}{2\mu+\lambda} \frac{mz^2}{(m^2+z^2)^2} \left\{ \beta_{mn} + 2\mu(m+1)A_{mn}/a - (m-1)B_{mn}/a - D_{mn} \right\} \right] dm$$

$$- \mu \xi (E_{mz}^a + E_{mz}^b) - (m+\lambda)/(2\mu+\lambda) \cdot 2\mu \xi (E_{mz}^a - E_{mz}^b) = 0 \quad (18'-1)$$

$$\frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} H_{mn}(z\alpha) \left[-\frac{m}{m^2+z^2} \left\{ \beta_{mn} - 2\mu(m-1)B_{mn}/a \right\} - \frac{2(m+\lambda)}{2\mu+\lambda} \frac{mz^2}{(m^2+z^2)^2} \left\{ \beta_{mn} + 2\mu(m+1)A_{mn}/a - (m-1)B_{mn}/a - D_{mn} \right\} \right] dm$$

$$- \mu \xi (E_{mz}^a + E_{mz}^b) + \frac{2\mu(m+\lambda)}{2\mu+\lambda} \xi (E_{mz}^a - E_{mz}^b) = 0 \quad (18'-2)$$

式(8), (9), (16'), (18'-1), (18'-2)は上のようにな5元の連立積分方程式となり数値積分を用いて解くことになる。

4. 数値計算 以上により数値計算を行った。計算は、 $\mu = \lambda = 0.4$, 載荷巾 $C = 0.4a$, $\theta_0 = 0.4$ で、荷重位置 C を変化させて行った。積分定数の決定および変位、応力計算とも数値積分は、 m, z について 2π まで 48 點をとり、また m の級数は偶数項のみの項をわち $m = 10$ までとした結果である。結果は $r = a$ および $z = 0$ の面の応力は十分収束はしていないが、他の断面では、かなり良く収束している。図-2には $r = a, \theta = 0$ における半径方向変位 u の z 方向の変化を無限体の場合(実線)の結果と対比して示したものであるが、荷重が $z = 0$ の面より荷重中位離れて作用すれば、無限体の場合の比較してそれ程の差はないようである。図-3には $r = C_0, \theta = 0$ における σ_r の z 方向の分布をやはり無限体の場合(実線)と比較して示した。この場合も荷重が $z = 0$ の面より荷重中位離れればかなり無限体の場合に近いことを示している。

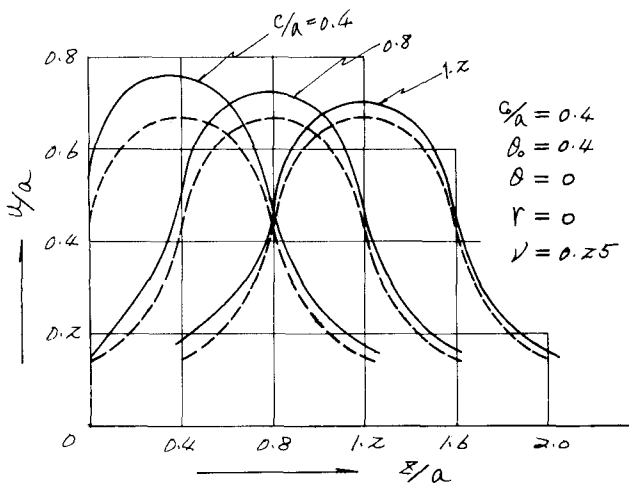


図-2

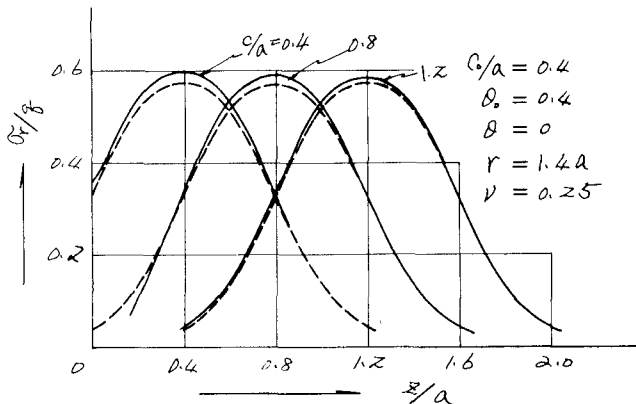


図-3

※ 参考文献

- 1) 松岡・能町; 無限体中の円孔に部分分布荷重が作用するときの3次元応力解析, 土木学会論文叢書, 2295
- 2) K.A. Blenkarn, J.C. Willmit; Stresses due to a Band of Normal Stress at the Entrance of Circular Hole, J. Applied Mechanics Dec. 1962