

信州大学 正員 ○谷本 効え助

夏目 正太郎

石川 清志

構造解析における演算子法は、筆者らの研究室で始められてから、16年弱になる。同法は大別して

(1) 固有マトリクス法

(2) 三軸剛性マトリクスによる一般変形法(漸化変形法)

となる。どちらも、骨組系および有限要素法系における静力学結合系および振動、座屈の系に適用できる。

(1) の固有マトリクス法は、たわみ又は変位による微分方程式の特解群を Row-column rule による内積形(一般には2次形式)に書くことから始めて、解析の全過程を、一分のすきもなく、マトリクス代数で組み上げる。こうすると解析の思想と計算が両方共に大いに楽になる。さらに computer のプログラミングが助かり、小さい computer でも、大きな系が解けることになる。構造の系 (topological systems) については、常に漸化式による。固有マトリクスと K とすれば、漸化式は一般に

$$K_Y = L_Y R_{Y-1} + K'_{Y-1} \quad (1)$$

の形となる。ここに K'_{Y-1} は、任意の荷重マトリクス ($load\text{-matrix}$) による荷重項をあらわす。式(1)を漸化的に使って、

$$K_Y = G_Y R_{Y-1} + P_{Y-1} \quad (2)$$

とする。ここに

$$G_Y = L_Y G_{Y-1}, \quad R_{Y-1} = L_Y P_{Y-2} + K'_{Y-2}. \quad (3)$$

G_Y は集積移行子、 R_{Y-1} は集積荷重項である。

(2) の漸化変形法では、複雑な三次元の立体骨組を一般変形法に置き換てる。そのための key equation は

$$\begin{bmatrix} \nabla^{(0)} \\ \nabla^{(1)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \alpha' & \beta' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \nabla^{(0)} \\ \nabla^{(1)} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \gamma \\ \gamma' \end{bmatrix} K \quad (4)$$

の形となる。 ∇' は一般力、 ∇' は一般変位である。 K は荷重マトリクスで、どんな外部荷重に対しても、これに対応する荷重マトリクスを計算することができる。式(4)は局部座標によるから、これを全体座標に変換するのがよい。こうして、全体座標による key equation は

$$\begin{bmatrix} \nabla \\ \nabla' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & \mu \\ \lambda' & -\mu' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \nabla \\ \nabla' \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \gamma \\ \gamma' \end{bmatrix} K, \quad (5)$$

ここに

$$\begin{bmatrix} \lambda & \mu \\ \lambda' & \mu' \end{bmatrix} = II \cdot \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ -\alpha' & \beta' \end{bmatrix} \cdot J, \quad \begin{bmatrix} \gamma \\ \gamma' \end{bmatrix} = II \cdot \begin{bmatrix} \gamma \\ \gamma' \end{bmatrix}, \quad (6)$$

\mathbb{I} は力の射影子で、 \mathbb{J} は変位の射影子である。

骨組の任意の節点での力の釣合を書いて、式(5)を使い、所要の最終方程式を次の形にする：

$$\begin{bmatrix} B_1 & C_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_n & B_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \{U\}_1 \\ \{U\}_2 \\ \vdots \\ \{U\}_n \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \{P\}_1 \\ \{P\}_2 \\ \vdots \\ \{P\}_n \end{bmatrix} = 0. \quad (7)$$

式(7)の剛性マトリクスは三軸型であるから、小さい core で漸化方式で解ける。この通り、実験によるにプログラムからの誤差累積がない。この汎用プログラムを OPERA と名付ける。OPERA による最も代表的な実例は、阪神公田の港大橋の場合であるが、この系は 6 次節点が 708 あった。定着スパンと吊スパンセクションには、20 次の内蔵不静定量があつて、切り離して解りではならぬ系である。この系を三菱総合研究所の IBM 370/165 を借りて解ったが、CPU はわずか 1 秒であった。上記の繋ぎ部分の力学的条件のこともあるから、この種の複雑な系が解けるプログラムは、OPERA の他には、今日もまだ存在しないだろうと考える。(STRESS, FRAN はどちらも解けないことが判っているが、仮に NASTRAN で解きえたとしても、それまで高価になるだろう。)

なお第三著者石川は、要素変位方程式だけを core field によるプログラムを完成している。これと Inverseless OPERA を比較する。これによれば、ごく小さい Computer でも立体骨組のかなり重いものが解ける。Inverseless は (6×6) だけしかいらない。

振動解析は

$$\det \begin{bmatrix} B_1 & C_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_n & B_n & \omega \end{bmatrix} = 0 \quad (8)$$

を解くことになる。 ω は円振動数である。式(8)を解くには、三軸はき出しの第 1 段階の最後のところで

$$\det IB'_n = 0 \quad (9)$$

をするのがよい。

以上骨組構造解析 OPERA を中心にその特徴を述べたが、骨組構造解析の他に次のものがある：

- (1) 有限要素法については、高次項を考慮した精密有限要素法で、板の面内応力および板の曲げ解析を精緻に進め、高い精度の有限要素法を開発し、有限構造の解析も進めている。
- (2) 応用数学的解析として、固有函数法がある。これは複素解析により、各種境界条件による矩形板の曲げ解析、複合板の面内応力解析、平行四辺形板の曲げ解析、および直交異方性板の曲げ解析等において、理論および数値解析を進め、高い成果を得ている。
- (3) 境界条件および初期条件のもとで、梁の振動の波動伝播の解析を進め、非常に興味ある数値結果を得ている。これは微分方程式の特性および境界条件より、複素解析にはなりず、実数の固有函数法である。
- (4) 有限変位理論で骨組構造の非線形解析を進め、興味ある数値結果を得ている。又非線形における解の収束性にすぐらしきものがある。