

信州大学 正員 ○谷 本 義之助
 “ 石川 清志

演算子法は大別して、

(1) 固有マトリクス法、

(2) 三軸変形法

となる。前者(1)は固有マトリクスの漸化式によるもので、1次元系によく適している。荷重状態が同時に任意に選べるから、Transfer matrix法よりもすぐれている。たれみまた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とが両方共に集になる。さうに Computer のプログラミングが助かり、小型 Computer でも、大きな系が解ける。繰返し系(*topological systems*)については、常に漸化式による。通常はセンサ構造系は *Topological systems* の系に考えるべきができる。

平面または立体の骨組系については、(2)の三軸変形法がすぐれている。この方法では、又通りのプログラムが完成している。すなむち、Block OPERA プログラムや Inverseless OPERA プログラムである。いずれも入力データだけで答の得られる専用プログラムになっている。近時わが国でも、IC または LSI X モリーが開発せられている由であるから、これによれば、演算 core の小さな Computer で大きな系が、短時間で解けることになる。一般に、剛性マトリクスが当初から、自然排列の三軸形になつてければ、(1) 演算 core が小さくて、(2) 所要時間が短くて、(3) 誤差集積がない——という結構ずくめの特長をもつ。

よって次の不等式が揚言できる：

$$C_s + P_h < C_h + P_s.$$

(すぐれた Computer) + (へぼい) プログラム

< (へぼい) Computer + (すぐれた) プログラム