

東北大学 学 樋山和男
東北大学 正 多谷虎男

要旨 回転慣性及びせん断力まで考慮するの、exact theoryの分散曲線 y_{EX} を用いる。角振動数 p_λ は、Lagrange の方程式から求める。この際、低減率 α (y_{EX}/y_{EL} , y_{EL} : 初等理論の分散曲線) を導入する。

1. 正規関数及び Lagrange の方程式

等断面梁の曲げ振動の正規関数は、

$$Y_\lambda(z) = A_\lambda \cos(\lambda z) + B_\lambda \sin(\lambda z) + C_\lambda \cosh(\lambda z) + D_\lambda \sinh(\lambda z) \quad (1)$$

ここで、 z : 縦方向, λ : モード番号 である。

変断面梁の曲げ振動においても、正規関数は、式(1)と仮定する。しかし、この場合、 λ は定数ではなく、断面の回転半径 α の関数である。即ち、 $0 \leq x \leq \alpha_1$ (図1参照)で、 y_{EX} の近似曲線 y_{EA} を作り、 λ を求めると、

$$y_{EA} = \pi x / \sqrt{1 + 3.737'(\pi x)^2} \quad (2)$$

$$\therefore \lambda = 1.367(p_\lambda/c_0) \sqrt{1 + \sqrt{1 + 0.2684(c_0/p_\lambda)^2/\alpha^2}} \quad (3)$$

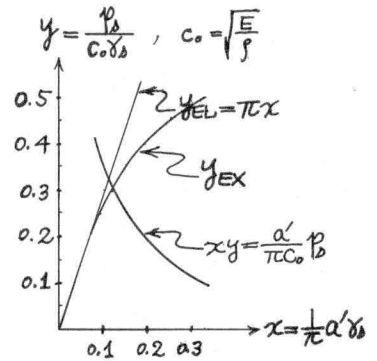


図1 位相速度(分散)曲線
(ポアソン比 $\nu = 0.29$)

Lagrange の方程式は、減衰項のない場合、一般に自由振動に関して、

$$b_{\lambda\lambda} \ddot{q}_\lambda + K_{\lambda\lambda} q_\lambda = 0, \quad b_{\lambda\lambda} = \int_0^L \rho S Y_\lambda^2 dz, \quad K_{\lambda\lambda} = \int_0^L EI (d^2 Y_\lambda / dz^2)^2 dz \quad (\lambda = 1, 2, \dots, \infty) \quad (4)$$

ここで、 L : 全長, ρ : 密度, S : 断面積, E : ヤング率, I : 断面 2 次モーメント, q_λ : 一般化基準座標で時間座標 t のみの関数, $\ddot{q}_\lambda = d^2 q_\lambda / dt^2$ である。式(4)において $q_\lambda = A_\lambda \sin(p_\lambda t + \varphi_\lambda)$

(A, φ_λ : 定数) とおけば $p_\lambda = \sqrt{K_{\lambda\lambda} / b_{\lambda\lambda}} \quad (5)$

しかし、式(5)から求める分散曲線は、初等理論のそれと一致する。従い、

等断面の場合: $p_\lambda = \alpha \sqrt{K_{\lambda\lambda} / b_{\lambda\lambda}}, \quad \alpha = y_{EX} / y_{EL} \approx y_{EA} / y_{EL} \quad (6)$

変断面の場合: $p_\lambda = \sqrt{K_\alpha / b_{\lambda\lambda}}, \quad K_\alpha = \int_0^L EI (\alpha d^2 Y_\lambda / dz^2)^2 dz \quad (7)$

2. 計算及び実験結果

図2に、実験モデル及びシンクロスコープ写真、表1に、 $\lambda=1$ モードの計算値と実験値とを示す。計算では、 $\rho = 7.85 \text{ g/cm}^3$, $E = 2.1 \times 10^6 \text{ kg/cm}^2$ とした。

	計算	実験
変断面片持梁	158	156
“ 連続梁	181	180

表1 $\lambda=1$ モードの振動数 ($1/\text{sec}$)

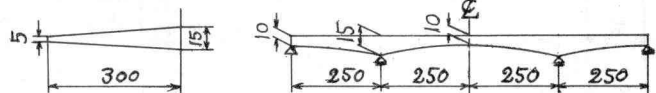
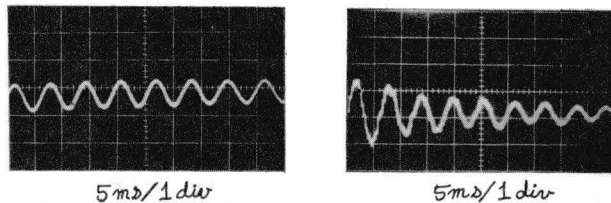


図2 実験モデル(単位: mm, 巾: 7.5 mm) 及びシンクロスコープ写真($\lambda=1$ モード)

3. 結論

回転慣性、せん断力も考慮した振動数は、低減率を用いて、等断面の場合、細長なくとも、高次の振動数まで、変断面の場合、低次のそれが、ほぼ精確に求まる。