

ハル工業大学 正員 長谷川 明
 ハル工業大学 正員 徳山 和男
 東北大学 学生員 西村 和男

トラス橋の振動解析について、すでに連続体の振動解析のためのラグランジュ方程式を用いてトラスの部材質量を質点系に置き換えることなく連続的に分布するものとして計算する手法を導入している。その際には部材の横方向 normal function V_{ij} は線形化を行っていた。そこで部材 ij の本来の横方向 normal function を用いてトラス橋の振動解析と比較検討した。それぞれの手法は次のようである。

1. 部材 ij の normal function

1) 線形化した時

$$\text{縦方向 } U_{ij} = A_{ij} \cos \alpha x + B_{ij} \sin \alpha x$$

$$\text{横方向 } V_{ij} = C_{ij} + D_{ij} x$$

2) 線形化しない時

$$\text{縦方向 } U_{ij} = A_{ij} \cos \alpha x + B_{ij} \sin \alpha x$$

$$\text{横方向 } V_{ij} = C_{ij} \cosh k_{ij} x + D_{ij} \sinh k_{ij} x + E_{ij} \sin k_{ij} x + F_{ij} \sinh k_{ij} x$$

ここで elementary theory では

$$k_{ij} = \sqrt{\frac{S_{ij}}{I_{ij}}} \quad \begin{array}{l} S_{ij} : ij \text{ 部材の断面積} \\ I_{ij} : ij \text{ 部材の断面 2 次モーメント} \end{array}$$

2. 節点変位の適合

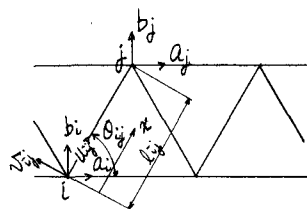
1) 線形化した時

$$U_{ij}(x=0) = a_i \cos \theta_{ij} + b_i \sin \theta_{ij}$$

$$U_{ij}(x=l_{ij}) = a_j \cos \theta_{ij} + b_j \sin \theta_{ij}$$

$$V_{ij}(x=0) = -a_i \sin \theta_{ij} + b_i \cos \theta_{ij}$$

$$V_{ij}(x=l_{ij}) = -a_j \sin \theta_{ij} + b_j \cos \theta_{ij}$$



2) 線形化しない時

上記1)の4式の他に $\alpha=0, l_{ij}$ にありて曲げモーメント M_{ij} が存在しないことにより、

$$M_{ij}(x=0) = 0$$

$$M_{ij}(x=l_{ij}) = 0 \quad \text{ここで } M_{ij} = EI_{ij} \frac{\partial^2 V_{ij}}{\partial x^2}$$

3. 平衡条件式

1) 線形化した時

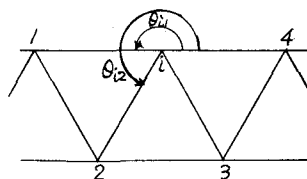
$$\text{水平 } \sum_{j=1}^4 T_{ij} \cos \theta_{ij} = 0$$

$$\text{鉛直 } \sum_{j=1}^4 T_{ij} \sin \theta_{ij} = 0$$

2) 線形化しない時

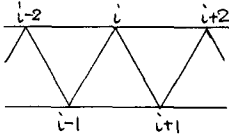
$$\text{水平 } \sum_{j=1}^4 T_{ij} \cos \theta_{ij} + \sum_{j=1}^4 Q_{ij} \sin \theta_{ij} = 0$$

$$\text{鉛直 } \sum_{j=1}^4 T_{ij} \sin \theta_{ij} - \sum_{j=1}^4 Q_{ij} \cos \theta_{ij} = 0$$



$$\text{ここで } T_{ij} = ES_{ij} \frac{\partial U_{ij}}{\partial x}, \quad Q_{ij} = EI_{ij} \frac{\partial^3 U_{ij}}{\partial x^3}$$

＜例＞正三角形パネルで構成されたトラスの節点*i*における平衡条件式は前ページ1,2,3により次のように表わされる。但し各材料は次表の要素をもつものとする。



	S_{ij}	I_{ij}	k_{ij}	l_{ij}
上下弦材	S_1	I_1	k_1	l
斜材	S_2	I_2	k_2	l

1) 線形化した時

$$\text{水平} \quad 4 \frac{S_1}{S_2} a_{i-2} + a_{i-1} + \sqrt{3} b_{i-1} - (2 + 8 \frac{S_1}{S_2}) \cos \theta a_i + a_{i+1} - \sqrt{3} b_{i+1} + 4 \frac{S_1}{S_2} a_{i+2} = 0$$

$$\text{鉛直} \quad -a_{i-1} - \sqrt{3} b_{i-1} + 2 \sqrt{3} \cos \theta b_i + a_{i+1} - \sqrt{3} b_{i+1} = 0$$

2) 線形化しない時

$$\begin{aligned} \text{水平} \quad & \left\{ \frac{S_1 r}{\sin \theta} \right\} a_{i-2} + \left\{ \frac{S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{3}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} a_{i-1} \\ & + \left\{ \frac{\sqrt{3} S_2 r}{4 \sin \theta} - \frac{\sqrt{3}}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} b_{i-1} \\ & + \left\{ -\frac{\cos \theta}{\sin \theta} (S_1 r + \frac{S_2 r}{2}) + \frac{3}{4} I_2 k_2^3 \left(\frac{\cosh k_2 l}{\sin k_2 l} - \frac{\cosh k_2 l}{\sinh k_2 l} \right) \right\} a_i \\ & + \left\{ \frac{S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{3}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} a_{i+1} \\ & + \left\{ -\frac{\sqrt{3} S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{\sqrt{3}}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} b_{i+1} + \left\{ \frac{S_1 r}{\sin \theta} \right\} a_{i+2} = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{鉛直} \quad & \left\{ \frac{I_1 k_1^3}{2} \left(\frac{1}{\sin k_1 l} - \frac{1}{\sinh k_1 l} \right) \right\} b_{i-2} + \left\{ \frac{\sqrt{3} S_2 r}{4 \sin \theta} - \frac{\sqrt{3}}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} a_{i-1} \\ & + \left\{ \frac{3 S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{1}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} b_{i-1} \\ & + \left\{ -\frac{3}{2} S_2 \frac{\cos \theta}{\sin \theta} + I_1 k_1^3 \left(-\frac{\cosh k_1 l}{\sin k_1 l} + \frac{\cosh k_1 l}{\sinh k_1 l} \right) + \frac{I_2 k_2^3}{4} \left(-\frac{\cosh k_2 l}{\sin k_2 l} + \frac{\cosh k_2 l}{\sinh k_2 l} \right) \right\} b_i \\ & + \left\{ -\frac{\sqrt{3} S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{\sqrt{3}}{8} I_2 k_2^3 \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} a_{i+1} \\ & + \left\{ \frac{3 S_2 r}{4 \sin \theta} + \frac{I_2 k_2^3}{8} \left(\frac{1}{\sin k_2 l} - \frac{1}{\sinh k_2 l} \right) \right\} b_{i+1} + \left\{ \frac{I_1 k_1^3}{2} \left(\frac{1}{\sin k_1 l} - \frac{1}{\sinh k_1 l} \right) \right\} b_{i+2} = 0 \end{aligned}$$

上記の平衡条件式は、トラスのパネル数を*n*とすれば、節点数は $(2n+1)$ 個あるので、 $(2n+1) \times 2 - 3 = 4n-1$ 個ある。又、この時 a_i, b_i の未知数は $(2n+1) \times 2 - 3 = 4n-1$ 個あり、平衡条件式は、次のように書ける。

$$\begin{bmatrix} X_{11} & X_{12} & \cdots & X_{1,4n-1} \\ X_{21} & X_{22} & \cdots & X_{2,4n-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ X_{4n-1,1} & X_{4n-1,2} & \cdots & X_{4n-1,4n-1} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} a_1 \\ b_1 \\ \vdots \\ a_{4n-1} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{Bmatrix}$$

これを満足するために左辺のマトリックスの行列式が0と置かなければならぬのでこれをよりが求まる。

＜参考文献＞ 1). 多谷虎男, 村井貞規, 長谷川明, 「トラス橋に関する部法」昭和50年度東北支部講演概要集