

東海大学工学部 正員 今村一馬  
 東海大学工学部 正員 久木 博  
 東海大学工学部 正員 近藤 博

1. 矢印法 材料の高速変形下における挙動を明らかにするには、とのひずみゲージの速度=たかの角度を知ることが必須である。このように角度を求めるために、筆者らは、従来金属材料や高分子材料の高速圧縮試験にくわく用いられてるホーキンソン法を試料に適用し、動的たかひずみ角度を求めてきた。今回の報告は、実験データの解析に普通用いられる平均値法を適用する場合、試料のひずみ比ゲージを直した入出力棒を設定する目的で、試料および入出力棒に生ずる階段状の弾性波を、解析的に取り扱いやうに指標角度に近似し、動的たかひずみ角度を求め、弾性係数Eの比較検討を行ない、試験条件を設定し、求められた試料の弾性係数Eの補正法について述べた。

2. 指標角度表示 ホーキンソン法ににおける入出力棒および試料に生ずるたかは、反射係数 $\alpha_{rl}$ (以下 $\alpha$ )と入射たかの $\beta_i$ を用いると、図-2より明るかなるよろと、次式によつてスティップ波の角度で示された。

1). 入力棒に生ずるたかは境界面から反射たかを合とすると

$$(\beta_i + \alpha_r)_U = \{1 - (-\lambda)^{2n+1}\} \beta_i \quad (\beta_i + \alpha_r)_L = \{1 - (-\lambda)^{2n-1}\} \beta_i \quad \dots \dots \dots (1)$$

ここで、U、Lはスティップ波の上面、下面を、 $\lambda$ は試料内の弾性波の伝度の回数。

2). 出力棒に生ずるたかを $\beta_o$ とすると、1)と同様に

$$(\beta_o)_U = \{1 - (-\lambda)^{2n+2}\} \beta_o \quad (\beta_o)_L = \{1 - (-\lambda)^{2n}\} \beta_o \quad \dots \dots \dots (2)$$

3). 試料に生ずるたかを $\beta_s$ とすると、1), 2)と同様に

$$(\beta_s)_U = \{1 - (-\lambda)^{N+1}\} \beta_s \quad (\beta_s)_L = \{1 - (-\lambda)^N\} \beta_s \quad \dots \dots \dots (3)$$

ここで、Nは試料内の弾性波の往來の回数( $N = 2n$ )。

以上のような、スティップ波では、解析的な取り扱いが困難である。そこで、実時間に变换するたまに、 $\tau = \frac{C_s t}{2L_s}$ ,  $N = \frac{C_s t}{L_s}$ を用いて、スティップ波の上下たかの各々ごとの相乗平均値とし、たかを並列的の力学的強度で表すと次式のような指標角度で示すことができる。

1'. 入力棒に生ずるたか $\beta_i + \alpha_r$

$$\beta_i + \alpha_r = \left\{ 1 - \exp \left( -2 \cdot \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \cdot \frac{C_s}{L_s} t \right) \right\} \beta_i \quad \dots \dots \dots (1')$$

2'. 出力棒に生ずるたか $\beta_o$

$$\beta_o = \left[ 1 - \exp \left\{ -2 \left( \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \right) \left( \frac{C_s}{L_s} t + 1 \right) \right] \right] \beta_o \quad \dots \dots \dots (2')$$

3'. 試料に生ずるたか $\beta_s$

$$\beta_s = \left[ 1 - \exp \left\{ -2 \left( \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \right) \left( \frac{C_s}{L_s} t + \frac{1}{2} \right) \right] \right] \beta_s \quad \dots \dots \dots (3')$$

式(1'), (2'), (3')を用いて計算された値が、図-2の下に実験で示してある。これら2値は、上り部分で $\beta_s$ とスティップ波の相乗平均値とかなり良いい一致を示す。

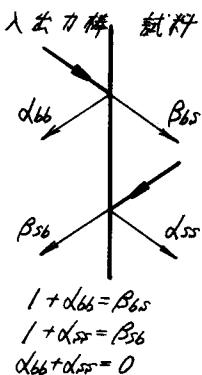
よって、試料のひずみ度は、式(1'), (2')が式(3')よりよろとである。

$$\dot{\epsilon} = \frac{1}{PCL_s} (\beta_s - \alpha_r - \beta_t) = \frac{g \beta_s}{PCL_s} \left\{ 1 + \exp \left( -2 \cdot \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \right) \right\} \cdot \exp \left( -2 \cdot \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \cdot \frac{C_s}{L_s} t \right) \quad \dots \dots \dots (4)$$

また、ひずみは次式のようになら。

$$\epsilon = \int_0^t \dot{\epsilon} dt = \frac{\beta_s}{2E_s} \left\{ 1 + \exp \left( -2 \cdot \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \right) \right\} \left\{ 1 - \exp \left( -2 \cdot \frac{1+\lambda}{1-\lambda} \cdot \frac{C_s}{L_s} t \right) \right\} \quad \dots \dots \dots (5)$$

3. 試料の弾性係数Eの決定 ホーキンソン法によつて求められた試料の弾性係数を $E_s$ とすると、更に算



$$\begin{aligned} 1 + \alpha_{66} &= \beta_{65} \\ 1 + \alpha_{56} &= \beta_{56} \\ \alpha_{66} + \alpha_{56} &= 0 \end{aligned}$$

図-1 反射・通過係数関係

弾性係数  $E_s$  は、式(1), (5)が了次のようになつた。

$$E_s = \frac{\{1 + \exp(-2 \cdot \frac{1+d}{1-d})\} \cdot \{1 - \exp(-2 \cdot \frac{1+d}{1-d} \cdot \frac{C_s}{E_s} t)\}}{2 \cdot \{1 - \exp(-2 \cdot \frac{1+d}{1-d} \cdot (\frac{C_s}{E_s} t + \frac{1}{2}))\}} E_s' \quad \dots (6)$$

上式は、弾性波が試料内を数回往復した後、  
すなはち、 $\frac{C_s}{E_s} t \gg \frac{1}{2}$  の条件がなり立つとき  
の式のようになつた。

$$E_s = \frac{1 + \exp(-2 \cdot \frac{1+d}{1-d})}{2} E_s' \quad \dots (6')$$

式(6')において  $d < 1$  の限りなく近づけると  
 $E_s = E_s'$  となる。よって測定が了得する弾性係数  
は、試料と入出力棒の動的剛性  $R = \frac{1+d}{1-d}$   
が大きくなるほど精度が上りこむことが分る。

一般に、弾性係数の精度は 2 タイ倍でちろいと  
おもてられており、精度 5% の精度を保つよう  
な測定条件は、式(6')が了  $R < 0.05$  となる。

一方、試料に生じた応力の実用的な精度(実験データの解析における)が満足されなければ  
ならぬ。そこで、 $\rightarrow$  で試料に生じた荷重から  
応力の間隔を了め動的剛性  $R$  を求めた。

式(6')が了

$$\frac{E_s(t)}{E_s} = 1 - \exp\left[-2 \cdot \frac{1+d}{1-d} \left(\frac{C_s}{E_s} t + \frac{1}{2}\right)\right] > R \quad \dots (7)$$

とおく。この値として、座標上  $\frac{1}{2}$  をとり、種々の測定条件を考慮すると、おおむね  $R > 0.01$  となり、動的剛性  $R$  の範囲は、実用上こうのようになつた。

$$0.01 < R < 0.05 \quad \dots \dots \dots (8)$$

図-3 には、式(1), (5)を用いて計算した、 $R$  の値が式(8)を満足する 0.021  
と、範囲外の 0.15 のときの応力ひずみ曲線を描いてある。これより、平均  
の値まで決定された応力ひずみ曲線が、式(8)の範囲内で大きく変化する  
ほか、定ひずみ速度の実験が不可能となる。

以上のような事を考慮して、入出力棒-錆、TILS、アクリルの 3 種類を  
用いた場合、式(8)を満足する試料の弾性係数  $E_s$  の範囲は、表-1 に示すよ  
うに  $4 \sim 25000 \text{ kg/cm}^2$  となり、3 種類の入出力棒を準備することにより、補正  
なしでかわりなく範囲内の弾性係数の実験を実施することができる。

4. まとめ 土試料にオフキニソニ棒法を適用した場合は、試料のあくま  
との弾性係数  $E_s$  を見きわめ、試験棒を固定する必要がある。この場合、静的  
弾性係数を参考にして、入出力棒には、錆、TILS、アクリル棒を適当に選  
ぶといよい。また、動的剛性  $R$  の値が大きすぎる場合は、図-2 に示すよ  
うに、入出力棒に繋合した引張波と入  
了落込み波と反射波を以て決定し、式(6')により補正する必要がある。オフキニソニ棒法は動的応力ひずみ  
波の決定に際してかたり有効な測定法である。最後に、整理・計算等に努力しておき、  
た當時既生松村公君へ深く感謝します。  
参考文献 (1) 中部・冬木・近藤・佐竹；オフキニソニ棒法タブレットの動的測定方法、土工学、22-3

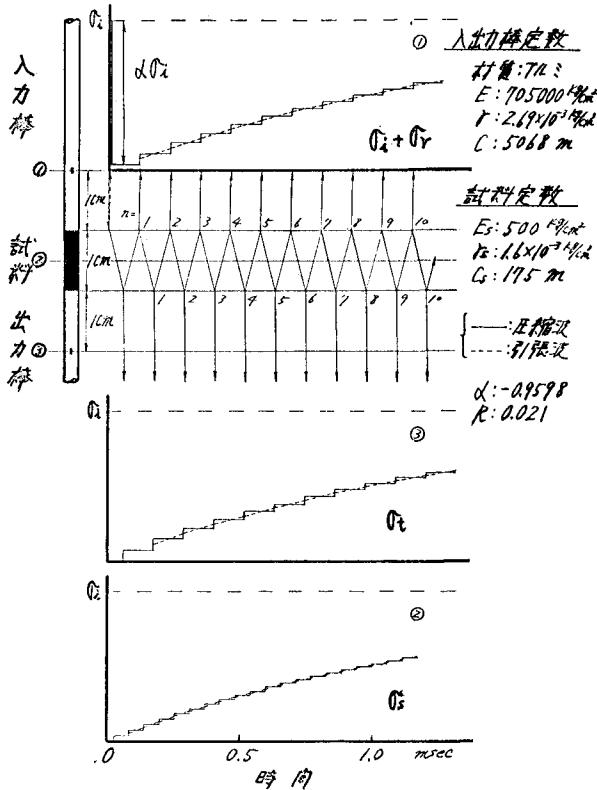


図-2 弾性波の伝達

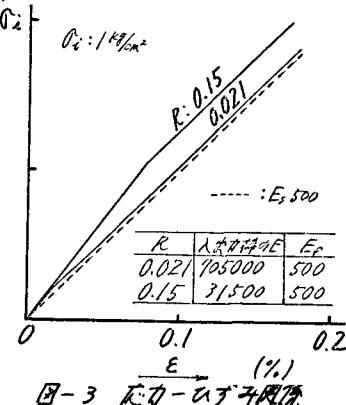


図-3 応力-ひずみ関係

表-1  $E_s$  の範囲

入出力棒	式(8)を満足する $E_s$
錆	2100000 1000 ~ 25000
TILS	705000 100 ~ 3000
アクリル	57400 4 ~ 100