

愛媛大学 正員 見次繁光, 正員 大賀水田生  
徳山高尙 正員 重松恒美, 正員 ○原 隆

## 1. まえがき

サンドイッチ板は二枚の表板とそれらに挟まれた芯材より構成される。補剛材を有するサンドイッチ板の座屈解析において、補剛材の結合方法により二種類の異なる境界条件が考えられる。すなわち、補剛材で両表板を結合し、せん断変形を拘束する場合（以下、剛接合とする）と表板を拘束しない場合（以下、柔接合とする）である（図3参照）。本研究では、これら二つの境界条件を考慮して、前報<sup>1)</sup>において用いた解析法を適用して補剛サンドイッチ板の座屈解析を行なった。

## 2. 座屈条件式

本研究では伝達マトリクス法を用いて、ばかりモデル、板モデルについて座屈解析を行なつた。また、荷重支持条件は図1に示すように、一方向等分布圧縮荷重を受け、載荷辺が単純支持され、非載荷辺のうち、一边は単純支持され他辺は補剛材と結合されている。

## 2-1. ばかりモデルの座屈条件式

状態量ベクトル  $Z$  の成分を次式であらわす。

$$Z = [w, \dot{w}, \ddot{w}_y, M_{xy}, \dot{M}_y, \ddot{M}_y]^T \quad (1)$$

ここで、  $w$  : たわみ,  $\dot{w}$  : たわみ角,  $\ddot{w}_y$ ,  $M_y$  : モーメント,  $\dot{M}_y$  : せん断力である。格点0,  $i+1$  の状態量ベクトル  $Z_0$ ,  $Z_{i+1}$  の関係は次式の伝達式で表わされる（図2の参照）。

$$Z_{i+1} = R \cdot F \cdot Z_i \quad (2)$$

ここに、  $R$  : 格点マトリクス,  $F$  : 格間マトリクス

ばかりモデルの座屈条件式は、格点0,  $i+1$  の境界条件を考慮して求められる。格点0の状態量ベクトル  $Z_0$  は次式で示される。

$$Z_0 = [0, \dot{w}_y, 0, M_{xy}, 0, \ddot{M}_y]^T \quad (3)$$

格点  $i+1$  の状態量ベクトル  $Z_{i+1}$  は剛接合の場合には、

$$Z_{i+1} = [w, \dot{w}_y, 0, M_{xy}, 0, 0]^T \quad (4)$$

また、柔接合の場合には、

$$Z_{i+1} = [w, \dot{w}_y, \ddot{w}_x, 0, 0, 0]^T \quad (5)$$

ばかりモデルの座屈条件式はそれと、剛接合については式(3), (4), また柔接合については式(3), (5)より得られる。

## 2-2. 板モデルの座屈条件式

図2 b) に示す板モデルの伝達式は次式となる。

$$\left. \begin{aligned} Z_n &= T Z_0 \\ Z_{n+1} &= P_1 Z_{n+2} \\ Z_{n+3} &= P_2 Z_{n+4} \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

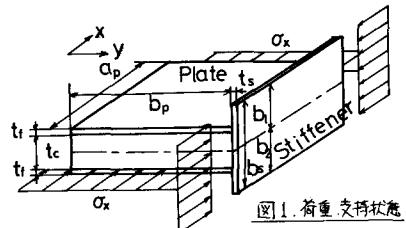


図1. 荷重支持状態

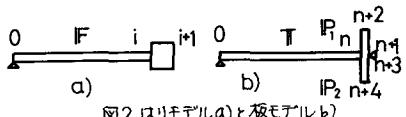


図2. ばかりモデル(a)と板モデル(b)

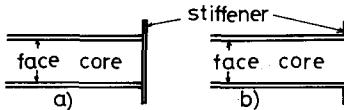


図3. 剛接合(a)と柔接合(b)

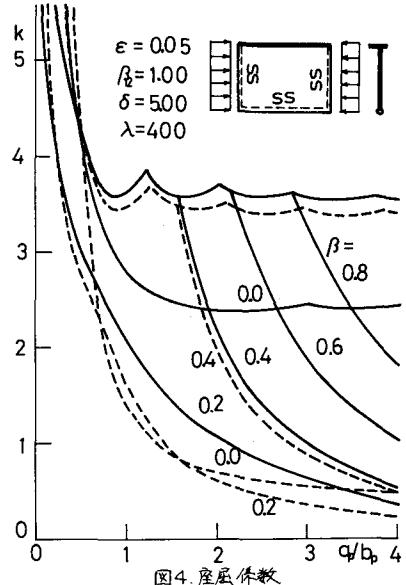


図4. 座屈係数

ここに、 $Z_0 \sim Z_{n+4}$ は格点 0 ~  $n+4$  の状態量ベクトルであり  $T, P$   
は各間隔トリニスである。 $Z_0$  の状態量は式(6)と同様である。す  
た、格点  $n+2, n+4$  では補剛材が薄板であり、せん断変形を無視で  
きることより式(6)と同様である。

式(6)で示される状態量ベクトル  $Z_n, Z_{n+1}, Z_{n+3}$  の成分のつりあい  
式は次のようになる。たわみあすび曲げモーメントについて、

$$W_n = W_{n+1} = W_{n+3} = 0 \quad (7)$$

$$M_{xn} + M_{yn+1} + M_{yn+3} = 0 \quad (8)$$

さらに、剛接合の場合には  $\bar{q}_x = 0$  であるから、

$$\begin{cases} q_{xn} = q_{xn+1} = q_{xn+3} = 0 \\ M_{xyn} + M_{xyn+1} + M_{xyn+3} = 0 \end{cases} \quad (9)$$

また、柔接合の場合にはせん断変形が生じる。

$$\begin{cases} q_{xn} = q_{xn+1} = q_{xn+3} \\ M_{xyn} = M_{xyn+1} = M_{xyn+3} = 0 \end{cases} \quad (10)$$

板モデルの座屈条件式は以上の手順により、剛接合につけては式(7)

(8), (9)、柔接合につけては(6), (8), (10)より得られる。

### 3. 数値計算結果あすび検討

前節で得られた剛接合、柔接合のそれぞれの接合条件を考慮して  
はりモデルと板モデルの座屈条件式とともに座屈係数を求める。図  
4～図6に得られた座屈係数曲線を示す。パラメータとして、 $\delta (=$   
 $t_s/b_f$ ; 枠厚比) = 5.0,  $\lambda (= b_f/t_f$ ; 枠厚幅比) = 400,  $\beta_{12} (= b_1/b_2)$   
 $= 1.0$ ,  $\beta (= b_2/b_1$ ; 枠幅比),  $\varepsilon$  (せん断剛性比) を用いて(

図1参照) 形状比  $a_p/b_p$  に対する座屈係数の関係を示してある。

なお、図中で、実線は剛接合、破線は柔接合の値をあらわす。

図4は  $\varepsilon = 0.05$  の場合の座屈係数をあらわす。いずれの場合も柔  
接合の値より剛接合の値の方が大きく、また、 $\beta$  が小さくなるほど  
その差は顕著になり、 $\beta = 0.0$  では剛接合の値は柔接合の値の約3倍  
となる。座屈係数の上限値は剛接合では  $k=3.6$ 、柔接合では  
 $k=3.4$  である。図5は  $\varepsilon = 0.01 \sim 0.10$  に対して、それぞれの座屈係数  
の最大値を示す。剛接合と柔接合による座屈係数の差は 1 ~ 6 %  
であり、いずれも剛接合の値の方が大きい。また、その差は  $\varepsilon = 0.05$  の場合が最大となり、それがこの値より離れるほど  
ほど小さくなる。図6は、図1に示す荷重支持条件のもとで、サニトイイチ板の非載荷辺が単純支持され、板  
の二等分点に補剛材を配置した場合の座屈係数曲線を示す。なお、この曲線は  $\varepsilon = 0.01 \sim 0.10$  につけてそれより  
の最大値を示してある。図5の場合は(非載荷辺が一边単純支持、他辺補剛)と同様に、いずれも柔接合に比べ  
剛接合の方が座屈係数が大きく、その差は 0 ~ 3 % である。その関係も図5の場合と同様の傾向であり、 $\varepsilon =$   
 $0.05$  で剛接合と柔接合の値の差が最大である。しかしながら図5の場合と比べてその差はそれを小さくす  
る。又に図5、図6の荷重支持条件のもとで補剛材を板中立面上に偏心結合しても同様な結果となる。

### <参考文献>

- 1). 見次元;補剛材のねじりを考慮した shear-elastic plate の座屈解析について、第33回土木学会年次学術講演会概要集(昭和53年)
- 2). K.Klöppel; Beulwerte der dreiseitig gelenkig gelagerten Rechteckplatte, Der Stahlbau 13/1968

