

東京工業大学 正員 吉田 裕
 新日本製鉄株) 正員 広沢規行
 東京工業大学 学生員 藤崎恭功

1. はじめに 本報告は、著者らが立体トラス構造を対象として開発した大変形解析法を説明し、解析により、明らかにする事ができたトラスドームの崩壊過程の詳細を報告するものである。

2. 全体座標系から部材座標系への節点変位の変換 全体座標系(X, Y, Z-系)に対する部材座標系(z*-系)を図-1のように定義すると、部材座標系における変位 \bar{U} は、部材軸 z^* 方向の伸びに寄係づけられる。すなはち ΔU と \bar{U} の釣合段階における全体座標系での節点座標ベクトル \bar{X} は、 $X_{(n)} = \bar{X}_{(n)} + \bar{U}_{(n)}$, $X_{(n+1)} = \bar{X}_{(n)} + \bar{U}_{(n)} + \Delta \bar{U}$ (1)
 $\bar{X}_{(n)}, \bar{X}_{(n+1)}$ は、それぞれ式で表わされる(図-2参照)。

但し、添字(*)は部材座標系を、添字(n), (n+1)はそれぞれ初期段階、すなはち釣合段階での状態を表わすものとする。
 この $\bar{X}_{(n)}, \bar{X}_{(n+1)}$ の部材座標系への変換は、部材座標軸 z^* への正射影をとることにより、次のように与えられる。但し、 $\bar{X}_{(n)}$ は、 z^* 軸と全体座標系(X, Y, Z-軸)との $\bar{X}_{(n)}^* = \begin{pmatrix} \bar{x}_1^* \\ \bar{x}_2^* \end{pmatrix}_{(n)} = T_{(n)} \cdot \bar{X}_{(n)}$, $T_{(n)} = \begin{pmatrix} \lambda_{(n)} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_{(n)} \end{pmatrix}$ (2)
 方向余弦ベクトルである。(図-3参照)

部材座標系での節点変位増分ベクトル $\Delta \bar{U}$ は、式(1), (2)より次式のように表わせる。但し、変換行列 T は、節点直基準とした相対量における $\Delta \bar{U} = G_T(\bar{X}_{(n+1)}^* - \bar{X}_{(n)}^*) = G_T T_{(n+1)} \Delta \bar{U} + G_T T \cdot (\bar{X}_{(n)} + \bar{U}_{(n)})$ (3)
 ための行列である。

3. 部材増分釣合方程式 すなはち $\Delta \bar{U}$ の釣合段階に至る迄の、全体座標系での節点力増分 Δf は、部材座標系では、右式のように $\Delta f = T_{(n+1)}^T \Delta \bar{f}^* + \Delta T^T \bar{f}_{(n)}$ (4)

更に、個々の部材について、部材座標系での節点力増分 Δf^* と、節点変位増分 $\Delta \bar{U}$ が、線形な剛性行列 K^* により右式のように関係づけられるものとする。
 式(3)を式(4)に代入したものを式(6)に代入すれば、部材増分釣合方程式は、次式のように得られる。なお、次式中の $T_{(n+1)}$ 及び ΔT は、 $\Delta \bar{U}$
 $\Delta f = T_{(n+1)}^T K^* (G_T T_{(n+1)} \Delta \bar{U} + T_{(n)}^T K^* G_T \Delta T \cdot (\bar{X}_{(n)} + \bar{U}_{(n)}) + \Delta T^T \bar{f}_{(n)})$ (6)

4. 部材増分釣合方程式の解析過程 式(6)を、まず2段階近似によ、て精度のよい近似解を求め、次にその近似解を基にして反復修正計算を行うという方法で解く。(図-5において、すなはち ΔT は点Aでの値 $T_{(n)}$ で近似し、 ΔT は点Aでの線形化して解く(点Cが求まる)。次に、すなはち ΔT は点Aでの値 $T_{(n)}$ で近似し、 ΔT は増分(すなはち平均的な変化率を与えるために、ACの中点Bにおいて線形化して解く(点Eが求まる))。すなはち以降においては、 ΔT の線形化は行なわず、 $T_{(n+1)}$ と同様に1つ前の近似釣合点での値で近似する。

5. 解析例 釣直方向荷重分布荷重が作用するトラスドームの崩壊挙動の解析例を示す。解析対象の諸元及び形状は、表-1及び図-6に示す。解析では、各節点をピン結合とし、外周をヒンジ支点で固定した219自由度の構造とした。(図-7)は、ドーム頂点の釣直変位と荷重関係である。(図中のステップ番号に対応した状態でのドームの崩壊挙動を図-8に示す。本解析では、ドームが完全に反転してしまうような超大変形領域まで、その挙動を明らかにしている。

6. おわりに トラスドームの大変形領域においては、種々の釣合経路が複雑に交錯するが、ここに得られた結果は、その中の1つの解である。

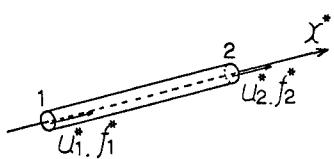


図-1 部材座標系

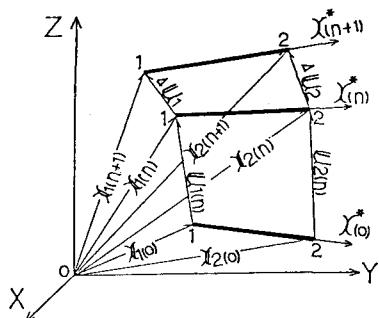


図-2 全体座標系と部材座標系

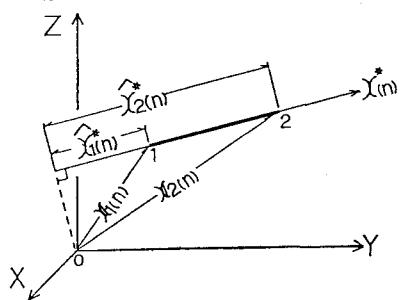


図-3 節点座標の座標変換

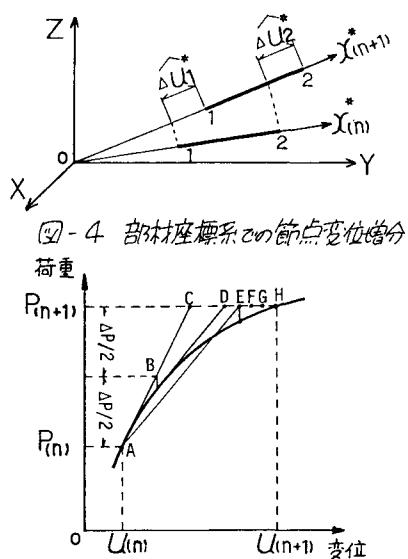


図-4 部材座標系での節点変位増分

参考文献 1)吉田, 増田, 松田:薄板で構成される立体構造の強塑性・大変位剛性化要素解析法, 土論集, N.288, 1979.8, 2)吉田, 増田, 森本: 広汎:立體骨組構造の増分つり合い方程式による解法, 土論集, N.300, 1980.8
3) Jagannathan,D.S,H.I.Epstein,P.Christiano: Nonlinear Analysis of Reticulated Space Trusses , Proc.ASCE, J.S.Div., Vol.101, No. ST12, Dec., 1975, pp.2641~2658

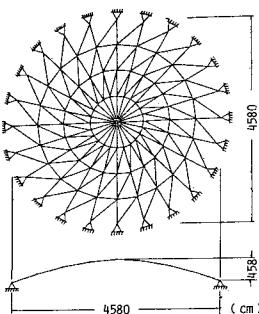


図-5 トラスドームの形状

| | |
|----------|--------------------------------------|
| ライズ | 458 cm |
| スパン | 4580 cm |
| ライズ/スパン比 | 1/10 |
| 部材断面積 | 32 cm ² |
| 弾性係数 | 2.1×10^6 kg/cm ² |
| 節点数 | 97 |
| 部材数 | 240 |

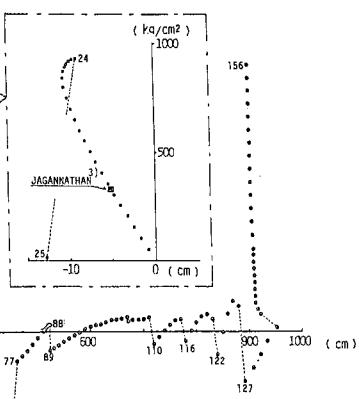


図-6 トラスドームの形状

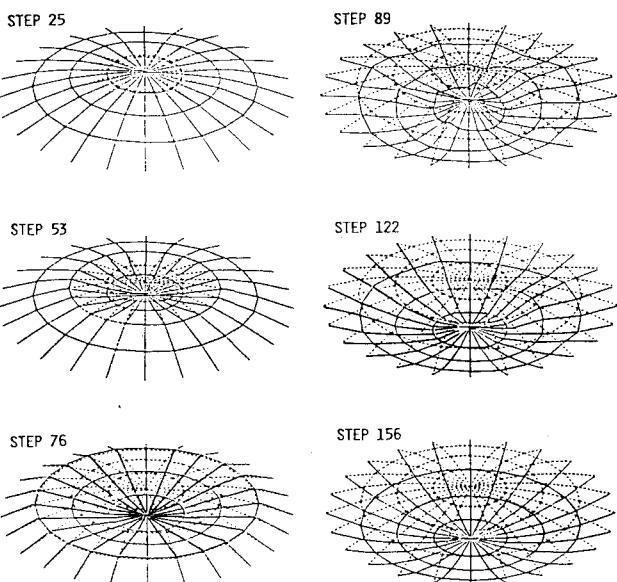


図-7 トラスドーム頂点の荷重～鉛直変位関係

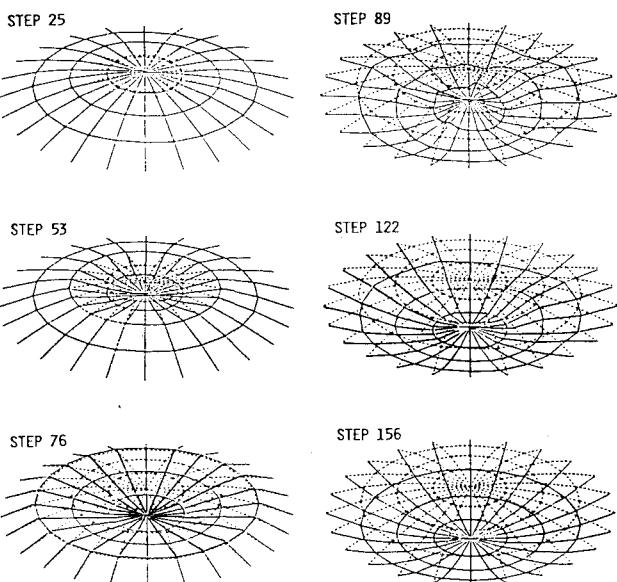


図-8 トラスドームの変形図(見取図)