

I-193 板・シェル構造と曲線解析の非線形断面変形解析

広島大学工学部 正 藤井堅, 広島大学工学部 正 大村裕
山口県 正 野裕誠, 清水建設 正 河野泰直

1. まえがき

従来, 曲線析の腹板の非線形挙動に関する研究は, C.G. Galerkin¹⁾, 倉西ら²⁾, 三上ら³⁾はじめかなりの研究報告がある。しかし, これらの解析では, 解析モデルの境界条件, 荷重条件等に問題が残されている。例えば, フランジ・ウェブ相互の作用については十分な検討がなされていない。また, 曲線析特有的ねじり変位がウェブの挙動に及ぼす影響も明らかにしておく必要があると考える。本解析では, フランジを扇形板, ウェブを円筒曲板として扱い, 有限要素法を用いて析の断面変形解析を行った。要素の形状関数は Nagard の方法に基づいており, 圆筒変形と歪みエネルギーに関与する項に分けて与えてある。

2. 円筒シェル要素

(i) 変位-歪み関係式

$$\begin{cases} \epsilon_{\theta} \\ \epsilon_z \\ \tau_{\theta z} \end{cases} = \begin{cases} U_{\theta}/R + U/R \\ W_{,z} \\ W_{\theta}/R + T_{,z} \end{cases} + \frac{1}{2} \begin{cases} U_{\theta}^2/R^2 \\ U_{,z}^2 \\ 2U_{\theta}U_{,z}/R \end{cases} \quad (1)$$

$$U = u, \quad V = v - \zeta U_{, \theta}, \quad W = w - \zeta U_{, z},$$

(u, v, w は中央面の変位)

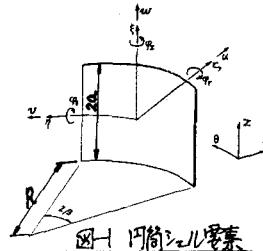


図-1 円筒シェル要素

(ii) 形状関数

形状関数は、24個の一般化変位を用いて、次の如くである。

$$\begin{cases} u \\ v \\ w \end{cases} = \begin{cases} \cos \beta \eta & \sin \beta \eta & 0 & a_3 \cos \beta \eta & -a_3 \sin \beta \eta & R \sin \beta \eta \cos \beta \eta \\ \sin \beta \eta & -\cos \beta \eta & 0 & -a_3 \cos \beta \eta & -a_3 \sin \beta \eta & R \sin^2 \beta \eta \\ 0 & 0 & 1 & -R \sin \beta \eta & 0 & 0 \end{cases} \begin{cases} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{cases} + \frac{1}{2} \begin{cases} \xi^2 & \xi \eta & \eta^2 & \xi^3 & \xi^2 \eta & 3\eta^2 & 2^3 & \xi^4 \\ \xi & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \eta & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{cases} \begin{cases} s_{16} \\ s_{17} \\ s_{18} \end{cases} \quad (2)$$

3. 扇形板要素

(i) 変位-歪み関係式

$$\begin{cases} \epsilon_r \\ \epsilon_\theta \\ \tau_{r\theta} \end{cases} = \begin{cases} U_r \\ U_{\theta}/r + U/r \\ U_{\theta}/r + U_r - V/r \end{cases} + \frac{1}{2} \begin{cases} U_r^2 + W_r^2 \\ U_{\theta}^2/r^2 + W_{\theta}^2/r^2 \\ 2(U_r U_{\theta} + W_r W_{\theta})/r \end{cases} \quad (3)$$

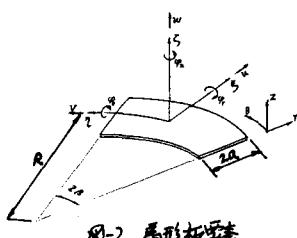


図-2 扇形板要素

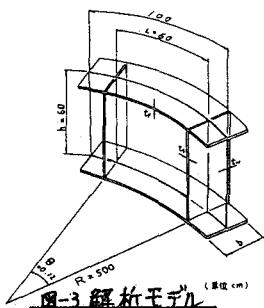


図-3 解析モデル (単位: mm)

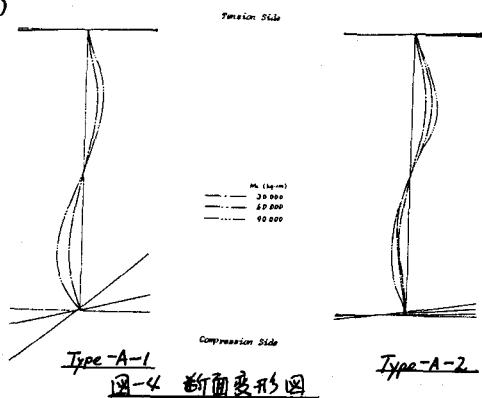


図-4 断面変形図

Type-A-2

(ii) 形状関数

$$\begin{bmatrix} u \\ v \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\beta\eta & 0 & 0 & 0 \\ -\sin\beta\eta & \sin\beta\eta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & (R+a_3)\sin\beta\eta \\ 0 & 0 & 1 & (R+a_3)\cos\beta\eta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \\ s_4 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \eta^2 \sin^2\eta \\ \eta^2 \cos^2\eta \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \cos\beta\eta & 0 & 0 & 0 \\ -\sin\beta\eta & \sin\beta\eta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & (R+a_3)\sin\beta\eta \\ 0 & 0 & 1 & (R+a_3)\cos\beta\eta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \\ s_4 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \eta^2 \sin^2\eta & 0 & \eta^2 \cos^2\eta & \eta^2 \sin^2\eta \\ 0 & \eta^2 \cos^2\eta & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

4. 曲線解析

解析は図-3のようないくモデルに対し、荷重増分法を適用した。また、応力-歪み関係式は完全弾塑性とした。剛性行列の作成は、剛体変位に対する項($\theta_1 \sim \theta_6$)を削除していい。

荷重条件は、あらかじめ梁理論によつて両端部の変位を求め、それを強制変位として入力した。また、反りねじりは両端で完全反り拘束とした。 $CASE-1$ は $t_f = 6mm$, $t_w = 3mm$, $b = 250mm$ とし, $CASE-2$ は $t_f = 10mm$, $t_w = 3mm$ とし, A_f/A_w は一致させた。また、type-A は中央断面での曲げとねじりの比 $\gamma_H = 2$ としたものであり、type-B は、両端ではねじり角を拘束したものである。

中央断面の変形形状を図-4に示す。また、図-5 は、両端の断面力を示している。図-6 は、断面変形によるフランジねじり角を示す。type-A ではフランジのねじり座屈を生じ、その後、ねじり変位が増加するものの強度的には期待できず。また、type-B に較べ type-A のねじり角が小さめに現われているのは、ねじりモーメントの方向をフランジのねじり変位を拘束するように作用させたためと思われる。

本解析では、ウェブだけに非線形性の強い挙動を示し、は、さりとした座屈現象が現われた。また、座屈解析では2次の座屈モードが得られなかつたが、本解析では、1次から3次のモードに移行する現象を呈した。

参考文献 1) Culver C.G.他; Bending Behavior of Cylindrical Web Panels, Proc. ASCE vol. 78 ST-10 2) 倉西・橋渡; 曲げ破壊時の曲線アーチモデル

- 9) ラバートの弹性挙動について, 土木論文集 1981. 11. 3) 三上他; 曲げを受ける円筒腹板ハネルの非線形挙動, 土木学会論文集, 1980. 7

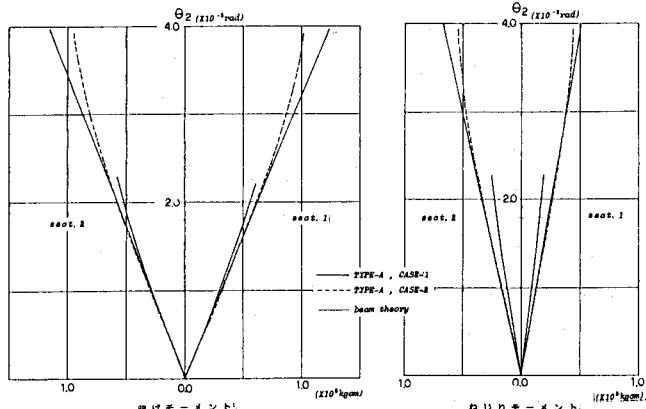


図-5 断面反力

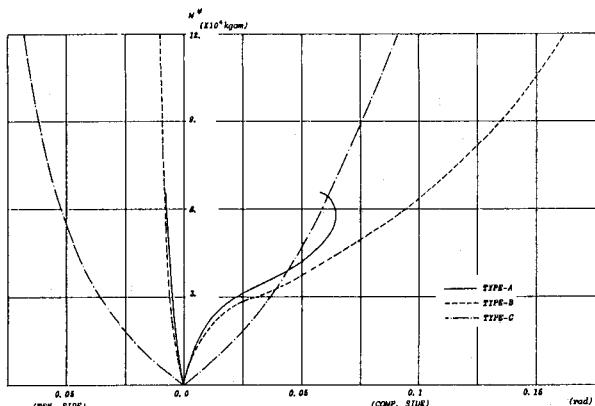


図-6 荷重-相対ねじり角曲線 type-1

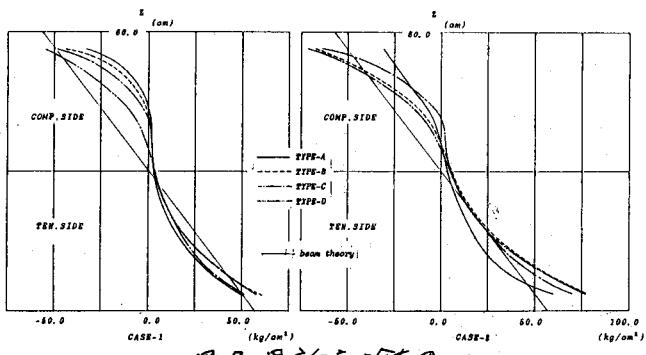


図-7 周方向応力分布図