

○ 松尾橋梁 正会員 斎藤 博之
 滝上工業 正会員 安藤 浩吉
 岐阜大学 正会員 中川 建治

1 厚さの変わる板の面外曲げの微分方程式

厚さが緩やかに変化する等方性平板の曲げ問題に関する微分方程式として、次のような断面力 M_x , M_y , M_{xy} と荷重 $p(x,y)$ の釣り合い式を基礎にする。

$$\frac{\partial^2 M_x}{\partial x^2} + 2 \frac{\partial^2 M_{xy}}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 M_y}{\partial y^2} = -p(x,y) \quad \dots \dots \dots (1)$$

曲げたわみを $w(x,y)$ 、板の曲げ剛性を K とすると断面力は次のようにになる。

$$M_x = -K(w_{xx} + \nu w_{yy}), \quad M_y = -K(w_{yy} + \nu w_{xx}), \quad M_{xy} = -(1-\nu)Kw_{xy} \quad \dots \dots \dots (2)$$

ここで記述を簡素化するために本研究のみにおける仮の微分演算子 Δ , \mathcal{J} を採用すると、

$$\Delta = \nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}, \quad \Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} - \frac{\partial^2}{\partial y^2}, \quad \mathcal{J} = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \quad \dots \dots \dots (3)$$

断面力と式(1)は次のように表されることになる。厚さの変わる板の微分方程式をこのような形に表現するのは差分法によって微分方程式を行行列表示する場合の便宜を計る為である。

$$M_x = -\frac{K}{2} \{(1+\nu)\Delta + (1-\nu)\Delta\}w, \quad M_y = -\frac{K}{2} \{(1+\nu)\Delta - (1-\nu)\Delta\}w \\ M_{xy} = -(1-\nu)K\mathcal{J}w \quad \dots \dots \dots (4)$$

$$\frac{(1+\nu)}{2} \Delta(K\Delta w) + \frac{(1-\nu)}{2} \Delta(K\Delta w) + 2(1-\nu)\mathcal{J}(K\mathcal{J}w) = p(x,y) \quad \dots \dots \dots (5)$$

2 行列表示

厚さの変わる板の微分方程式を行行列表示で具体的に表現するには、単純支持辺・固定辺あるいは自由辺に対する境界条件を必要とする。具体的な各論は省略して結論のみを簡単に示すが、式(1)の左辺は次のように個別に逆行列を求め得る正方形行列の積の形で表現されることが分かる。

式(5)の微分方程式が行行列表示ではどのようになるかを概説しよう。式(3)で定義されている2階微分演算子 Δ , \mathcal{J} , Δ は境界条件を含めて差分法によって行列表示されて、式(5)の各項はそれぞれ次のように表現される。

$$\frac{(1+\nu)}{2} \Delta(K\Delta w) = H_1^T D_1 H_1 \{w_{ij}\}, \quad \frac{(1-\nu)}{2} \Delta(K\Delta w) = H_2^T D_2 H_2 \{w_{ij}\} \quad \dots \dots \dots (6)$$

$$2(1-\nu)\mathcal{J}(K\mathcal{J}w) = H_3^T D_3 H_3 \{w_{ij}\}$$

ここに D_i は板の各点(差分格点)の剛性を表す対角行列であって、

$$D_1 \text{ は } \frac{(1+\nu)}{2} K \text{ を, } D_2 \text{ は } \frac{(1-\nu)}{2} K \text{ を, } D_3 \text{ は } 2(1-\nu)K \text{ を対角要素とする対角行列である。}$$

要素行列 H_i は必ずしも正方形行列ではなく H_1 は微分演算子 Δ を、 H_2 は微分演算子 Δ を、 H_3 は微分演算子 \mathcal{J} を境界条件を加味して差分で表現した小行列である。この場合の Stiffness matrix S_1 は

$$S_1 = H_1^T D_1 H_1 + H_2^T D_2 H_2 + H_3^T D_3 H_3 \quad \dots \dots \dots (7)$$

ではあるが、これを次のような正方形の大行列の積で表す為に dummy element の小行列 P を設定して、 S_2 を

$$S_2 = \begin{pmatrix} H_1^T & H_2^T & H_3^T \\ P^T & E & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} D_1 & 0 & 0 \\ 0 & D_2 & 0 \\ 0 & 0 & D_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} H_1 & P \\ H_2 & E \\ H_3 & E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_U^T & A_L^T \\ P^T & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} D_U & 0 \\ 0 & D_L \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_U & P \\ A_L & E \end{pmatrix} \quad \dots \dots \dots (8)$$

と定義する。ここで P を $A_U^T D_U P + A_L^T D_L = 0$ を満足するものとすると S_2 は S_1 を対角要素(小行列)の1つとする対角大行列となる。これを本研究では一般化された Stiffness matrix S_2 と名付ける。式(8)は個別に逆行列を持つ3個の大行列の積となっている。固有値の逆数和 Γ (固有周期の二乗和)を極値にする断面変化は、この一般化された剛性行列の因数分解式(8)を用いて求めるのである。

3 固有値の逆数和について

対称行列 S に対して重み行列 M を以て直交する行列 V による固有値行列 $[\lambda]$ を

と表現する。行列 S の逆行列を $E = S^{-1}$ とすると固有値の逆数和は次のようにして得られる。

$$\sum (1/\lambda_k) = \text{Trace}([\lambda^{-1}]) = \text{Trace}(FM) \quad \dots \dots \dots \quad (11)$$

1) 振動の問題では式(1)の $p(xy)$ は質量行列 M 、たわみベクトル U と入力 $\lambda = \omega^2$ の積であり、固有値の逆数和は固有周期の二乗和に相当する $\Sigma(1/\lambda_k) = (1/4\pi^2)\Sigma T^2$ 。建設材料の総重量(総体積) V を一定にする条件で固有値の逆数和を最小にすることは近似的に1次振動の周期を最小にすることになり、近似的に動的見地より最も固い構造物を設計することになる。

2) 座屈問題では、 $p(xy)$ はたわみの曲率 u_{xx} と座屈荷重 P の積 $P u_{xx}$ となり、差分法で行列に展開すると $Su + PWu = 0$ となる。行列 M は質量行列ではなく 2 階微分演算子を意味することになる。この場合には固有値は座屈荷重 P そのものであり、固有値の逆数和は座屈荷重の逆数和を意味することになる。

$\Sigma(1/\lambda_k) = \Sigma(1/P_j)$ 一般の構造物の座屈問題も同様なものとなるので、座屈問題で固有値の逆数和を最小にする設計法とは座屈荷重の逆数和を最小にすることになり、近似的に第1次座屈荷重を最大にするという合理的な設計法と言えよう。

合理的な設計法を旨とします。

4 計算例

固有値の逆数和を最小にするについての拘束条件は『有効剛性に関する構造材料の総重量（総体積）を一定値 V とする。』である。ラグランジェの未定係数法によってこのような極値問題は解き得る。計算例は、正方形の周辺単純支持板と正方形の周辺固定支持板であり、座屈の場合は x 軸方向の一様面内力とする。それぞれの中央断面の板厚と曲げ剛さの分布を図2、図3に示す。

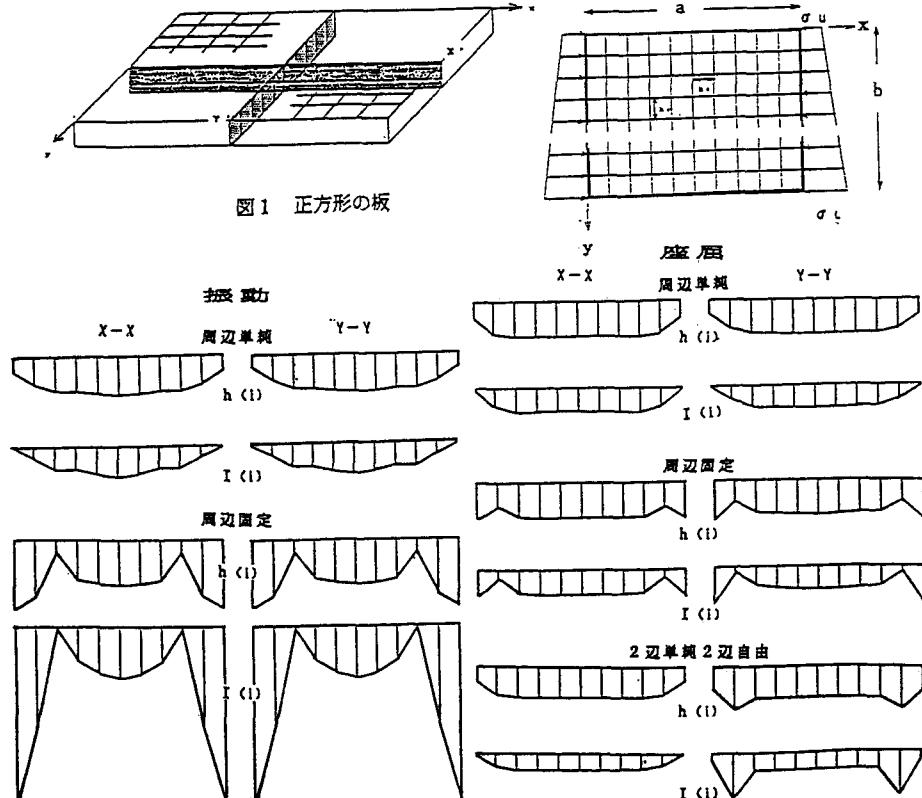


図2 固有周期自乗和最小の板の中央断面

図3 座屈荷重逆数和最小の板の中央断面