

I-A177

物体力が有る直交異方性体の3次元弾性解について

北見工業大学 フェロー 奥村 勇

1. まえがき 異方性体の3次元弾性解は、その理論が早くに確立しているにもかかわらず、異方性体の部類によっては、必ずしも、多くは見出されていない。横等方性体に対する解は、Elliott, Lodge 及び Lekhnitskii が早くに求めているが、直交異方性体に対する解は、Hata¹⁾ 及び Sonoda 及び Horikawa²⁾ の解を著者は知るのみである。Hata は、演算子を用いて、変位のつり合い方程式を解き、1つの変位ポテンシャルで表された解を求めている。Sonoda 及び Horikawa は、Hata の解法を物体力が有る場合に拡張し、3つの物体力が独立な場合についての解を、3つの解の重ね合わせにより求めている。

本研究は、3つの変位ポテンシャルを用いて、任意の物体力が有る直交異方性体の3次元弾性解を求めるものである。本研究における解は、3つの物体力を3つの係数がかった温度に置き換えると、そのまま、直交異方性体の熱弾性ポテンシャルに還元する。

2. 直交異方性体の応力-ひずみ関係 直交異方性体の応力-ひずみ関係は、次式となる。

$$\begin{aligned}\sigma_{xx} &= c_{11}\varepsilon_{xx} + c_{12}\varepsilon_{yy} + c_{13}\varepsilon_{zz}, \sigma_{yy} = c_{12}\varepsilon_{xx} + c_{22}\varepsilon_{yy} + c_{23}\varepsilon_{zz}, \sigma_{zz} = c_{13}\varepsilon_{xx} + c_{23}\varepsilon_{yy} + c_{33}\varepsilon_{zz} \quad (1a-c) \\ \sigma_{yz} &= 2c_{44}\varepsilon_{yz}, \sigma_{zx} = 2c_{55}\varepsilon_{zx}, \sigma_{xy} = 2c_{66}\varepsilon_{xy} \quad (1d-f)\end{aligned}$$

ここで、 σ_{ij} , ε_{ij} 及び c_{ij} は、それぞれ、直交座標における応力成分、ひずみ成分及び弾性定数を表す。

3. 変位のつり合い方程式 応力-ひずみ関係(1a-f)を変位成分で表し、それを応力のつり合い方程式に代入すると、変位のつり合い方程式が次の様に得られる。

$$c_{11}\frac{\partial^2 u_x}{\partial x^2} + c_{66}\frac{\partial^2 u_x}{\partial y^2} + c_{55}\frac{\partial^2 u_x}{\partial z^2} + (c_{12} + c_{66})\frac{\partial^2 u_y}{\partial x \partial y} + (c_{13} + c_{55})\frac{\partial^2 u_z}{\partial x \partial z} + b_x = 0 \quad (2a)$$

$$(c_{12} + c_{66})\frac{\partial^2 u_x}{\partial x \partial y} + c_{66}\frac{\partial^2 u_y}{\partial x^2} + c_{22}\frac{\partial^2 u_y}{\partial y^2} + c_{44}\frac{\partial^2 u_y}{\partial z^2} + (c_{23} + c_{44})\frac{\partial^2 u_z}{\partial y \partial z} + b_y = 0 \quad (2b)$$

$$(c_{13} + c_{55})\frac{\partial^2 u_x}{\partial x \partial z} + (c_{23} + c_{44})\frac{\partial^2 u_y}{\partial y \partial z} + c_{55}\frac{\partial^2 u_z}{\partial x^2} + c_{44}\frac{\partial^2 u_z}{\partial y^2} + c_{33}\frac{\partial^2 u_z}{\partial z^2} + b_z = 0 \quad (2c)$$

ここで、 u_i 及び b_i は、それぞれ、変位成分及び物体力を表す。

4. 変位ポテンシャルの支配方程式 3つの変位成分を3つの変位ポテンシャル ϕ , ψ_1 及び ψ_2 により次の様に表示する。

$$u_x = \frac{\partial \phi}{\partial x}, u_y = j\frac{\partial \phi}{\partial y} + \frac{\partial \psi_1}{\partial y}, u_z = k\frac{\partial \phi}{\partial z} + \frac{\partial \psi_2}{\partial z} \quad (3a-c)$$

ここで、 j 及び k は、後に定める係数を表す。式(3a-c)の変位成分を式(2a-c)の変位のつり合い方程式に代入すると、変位ポテンシャルの支配方程式が次の様に得られる。

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial x} \left\{ c_{11}\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + [c_{66} + j(c_{12} + c_{66})]\frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + [c_{55} + k(c_{13} + c_{55})]\frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} + (c_{12} + c_{66})\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial y^2} + (c_{13} + c_{55}) \right. \\ \left. \times \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial z^2} \right\} + b_x = 0\end{aligned} \quad (4a)$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial y} \left\{ (c_{66}j + c_{66} + c_{12})\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + c_{22}j\frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + [c_{44}j + k(c_{23} + c_{44})]\frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} + (c_{23} + c_{44})\frac{\partial^2 \psi_2}{\partial z^2} + c_{66}\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial x^2} \right. \\ \left. + c_{22}\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial y^2} + c_{44}\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial z^2} \right\} + b_y = 0\end{aligned} \quad (4b)$$

キーワード：弾性，異方性，直交異方性，3次元解，物体力。

連絡先：〒090-0015 北見市公園町 165 番地，TEL. (0157) 26-9472，FAX. (0157) 23-9408。

$$\frac{\partial}{\partial z} \left\{ (c_{55}k + c_{55} + c_{13}) \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + [c_{44}k + j(c_{44} + c_{23})] \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + c_{33}k \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} + (c_{44} + c_{23}) \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial y^2} + c_{55} \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial x^2} + c_{44} \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial y^2} + c_{33} \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial z^2} \right\} + b_z = 0 \quad (4c)$$

5. 結果 式(4a-c)は、 ϕ 、 ψ_1 及び ψ_2 に関する3元連立偏微分方程式式であるが、その連成を解くと、次の解を得る。

$$\begin{aligned} & \left\{ \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \mu_2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{c_{44}}{c_{66}} \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) \left[\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \mu_1 \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{c_{44}}{c_{55}} \frac{\partial^2}{\partial y^2} + b_3 \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \left(b_1 \frac{\partial^2}{\partial x^2} + b_2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{c_{33}}{c_{11}} \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) \right] \right. \\ & \left. + \frac{c_{12} + c_{66}}{c_{11}K} \frac{\partial^4}{\partial y^2 \partial z^2} \left[(\nu_1 - b_1) \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \left(\nu_1 \frac{c_{44}}{c_{55}} - b_2 \right) \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \left(\nu_1 b_3 - \frac{c_{33}}{c_{11}} \right) \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right] \right\} \phi \\ & = \frac{c_{12} + c_{66}}{c_{11}c_{66}} \frac{\partial^2}{\partial y^2} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{c_{44}}{c_{55}} \frac{\partial^2}{\partial y^2} + b_3 \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) (b_y^* - \mu_2 j_1 b_x^*) - \frac{c_{13} + c_{55}}{c_{11}c_{55}} \frac{\partial^2}{\partial z^2} \left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \left(\mu_2 - \frac{c_{12} + c_{66}}{c_{11}K} \right) \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{c_{44}}{c_{66}} \right. \\ & \left. \times \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right] \left(\frac{c_{44} + c_{23}}{c_{12} + c_{66}} b_x^* - b_z^* \right) - \frac{1}{c_{11}} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \mu_2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{c_{44}}{c_{66}} \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) \left(\frac{\partial^2 b_x^*}{\partial x^2} + \frac{c_{44}}{c_{55}} \frac{\partial^2 b_x^*}{\partial y^2} + b_3 \frac{\partial^2 b_x^*}{\partial z^2} \right) \quad (5a) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial x^2} + \left(\mu_2 - \frac{c_{12} + c_{66}}{c_{11}K} \right) \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial y^2} + \frac{c_{44}}{c_{66}} \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial z^2} = \frac{1}{K} \left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \mu_1 \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \nu_1 \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right) + \frac{b_x^*}{c_{11}K} - \frac{1}{c_{66}} (b_y^* - \mu_2 j_1 b_x^*) \quad (5b)$$

$$\frac{\partial^2 \psi_2}{\partial z^2} = -\frac{c_{11}K}{c_{13} + c_{55}} \left(\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial x^2} + \mu_2 \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial y^2} + \frac{c_{44}}{c_{66}} \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial z^2} \right) - \frac{1}{c_{66}} \frac{c_{11}K}{c_{13} + c_{55}} (b_y^* - \mu_2 j_1 b_x^*) \quad (5c)$$

ここで、

$$b_1 = \frac{c_{44} + c_{23}}{c_{12} + c_{66}} \frac{c_{13} + c_{55}}{c_{55}} - \frac{c_{13}}{c_{11}} \frac{c_{13} + 2c_{55}}{c_{55}}, b_2 = \frac{c_{66}}{c_{55}} \frac{c_{44} + c_{23}}{c_{12} + c_{66}} \frac{c_{13} + c_{55}}{c_{11}} + \frac{c_{44}}{c_{11}} \quad (6a, b)$$

$$b_3 = \frac{c_{33}}{c_{55}} - \frac{c_{44} + c_{23}}{c_{12} + c_{66}} \frac{c_{13} + c_{55}}{c_{55}}, K = \frac{c_{13} + c_{55}}{c_{11}} \frac{c_{66}}{c_{23} + c_{44} - \mu_2 j_1 (c_{13} + c_{55})}, j_1 = \frac{c_{11} \mu_1 - c_{66}}{c_{12} + c_{66}} \quad (6c), (7a, b)$$

$$k_1 = \frac{c_{11} \nu_1 - c_{55}}{c_{13} + c_{55}}, \nu_1 = \frac{c_{55} (c_{23} + c_{44}) - c_{44} (c_{13} + c_{55}) j_1}{c_{11} (c_{23} + c_{44}) - (c_{13} + c_{55}) (c_{66} j_1 + c_{66} + c_{12})} \quad (7c, d)$$

また、 μ_1 及び μ_2 は、次の2次方程式

$$c_{11}c_{66}\mu^2 + [c_{12}(c_{12} + 2c_{66}) - c_{11}c_{22}]\mu + c_{22}c_{66} = 0 \quad (8)$$

の2つの根を表し、 b_x^* 、 b_y^* 及び b_z^* は、次式で表される。

$$b_x^* = \int b_x dx + f_1(y, z), b_y^* = \int b_y dy + f_2(x, z), b_z^* = \int b_z dz + f_3(x, y) \quad (9a-c)$$

ここで、 $f_1(y, z)$ 、 $f_2(x, z)$ 及び $f_3(x, y)$ は、任意関数を表す。

6. あとがき 式(4a-c)の連成を解くためには、式(7b-d)及び(8)を用いて、式(4b)から ϕ を消去して ψ_2 を ψ_1 で表し、それを式(4a, c)に代入して ϕ と ψ_1 に関する2元連立偏微分方程式を作り、演算子を用いると連成を解くことができる。式(5a)の ϕ に関する6階の偏微分方程式は、2つの3角関数と1つの指数関数とを積とする変数分離の方法で解くことができる。

参考文献

- 1) Hata, K.: On one method for solving three-dimensional elasticity problems in orthotropic solids, Proc. 6th Japan Nat. Cong. Appl. Mech., 6, pp.43-46, 1956.
- 2) Sonoda, K. and Horikawa, T.: Displacement functions for an orthotropic elastic body and their applications to thick plate problems, Theor. Appl. Mech., 29, pp.117-126, 1981.