## 自重を受ける段付き半無限体の応力解析

	名古屋工業大学 名古屋工業大学 名古屋工業大学	学生員 正員 正員	』 竹野愛 長谷部宣男 王険峰
1.はじめに			
本論文では、今までの研究においてあまり解析されてこなかった自動	を	tv	,
物体力として考え、それの作用する段付き半無限体の応力解析を平面弾	<b>鲜性</b>	,	
問題として行う。自重の影響の問題としては、形状の違いによる自重の	)影 🔥		
響、物体の密度の偏りによる自重の影響などがある。解析方法として、	解 ~		



2. 写像関数

図1に示す、段付き半無限領域(z-plane)を考える。この解析形状の内 部領域を単位円( -plane)に等角写像する写像関数は、 Schwarz-Christoffelの変換公式より、

$$z = K' \int (\zeta - 1)^{-2} (\zeta - e^{\alpha i})^{\lambda} (\zeta - e^{\beta i})^{-\lambda} d\zeta$$
 (1)  
が得られる。ここで最終的に次式の有理写像関数を作る。[1]

 $z = \omega(\zeta) = \frac{E_0}{1-\zeta} + \sum_{k=1}^{2m+n} \frac{E_k}{\zeta_k - \zeta} + E_c$ (2)

## 3. 境界条件式

写像関数を導入し、応力関数を $\Phi(\zeta)$ 、 $\Psi(\zeta)$ 、物体力関数を V として単 位円上の $\zeta$ を $\sigma$ とすると境界条件式として

$$\Phi(\sigma) + \frac{\omega(\sigma)}{\omega(\sigma)} \overline{\Phi(\sigma)} + \overline{\Psi(\sigma)} = i(X + iY) - \int V\omega(\sigma)d\sigma \qquad (3)$$

が得られる。

4.応力関数の誘導



図2に示すように、(a)の解を(b)での解と、(c)の解を重ね合わせることにより求める。応力関数、物体力関数  $\epsilon \epsilon \tau \epsilon \tau \epsilon \tau (a) d \Phi(\zeta), \Psi(\zeta), V(x, y), (b) d \Phi_0(\zeta), \Psi_0(\zeta), V_0(x, y), (c) d \Phi_1(\zeta), \Psi_1(\zeta),$  $V_1(x, y)$ 、 とする。従って、

 $\Phi(\zeta) = \Phi_0(\zeta) + \Phi_1(\zeta), \Psi(\zeta) = \Psi_0(\zeta) + \Psi_1(\zeta), V(x, y) = V_0(x, y) + V_1(x, y)$ と表される。よって式(3) は以下のようになる。

$$\Phi_{0}(\sigma) + \frac{\omega(\sigma)}{\overline{\omega(\sigma)}} \cdot \overline{\Phi_{0}'(\sigma)} + \overline{\Psi_{0}(\sigma)} + \Phi_{1}(\sigma) + \frac{\omega(\sigma)}{\overline{\omega(\sigma)}} \cdot \overline{\Phi_{1}'(\sigma)} + \overline{\Psi_{1}(\sigma)} = i(X + iY) - \int V\omega'(\sigma)d\sigma \quad (4)$$

本論文で外力は考えず、また境界上で自重は0であるから式(4)の右辺は0になる。 半平面(b)での境界条件式は次式で表される。

$$\Phi_{0}(\sigma) + \frac{\omega(\sigma)}{\overline{\omega(\sigma)}} \cdot \overline{\Phi_{0}'(\sigma)} + \overline{\Psi_{0}(\sigma)} = i(X_{0} + iY_{0}) - \int V_{0}\omega'(\sigma)d\sigma \quad (5)$$

キーワード: 重力 写像関数 コーシー積分 2次元弾性問題 応力関数 〒466-8555 名古屋市昭和区御器所町 連絡先 • (Tel 052-732-2111)







-plane

図1段付き半無限領域と単位円

ここで、半平面上で左辺の項が0になるので、 $i(X_0 + iY_0) = \int V_0 \omega'(\sigma) d\sigma$  (6) となる。これは、(b)での任 意の境界上で外力として $\int V_0 \omega'(\sigma) d\sigma$ が作用していることを意味する。つまり、(b)の点線上に作用する外力がこれに相当する。(c)の上向きの力はこれを打ち消すように設定しているので、(c)の境界条件式は次式となる。  $\Phi_1(\sigma) + \frac{\omega(\sigma)}{\omega'(\sigma)} \cdot \overline{\Phi_1'(\sigma)} + \overline{\Psi_1(\sigma)} = -\int V_0 \omega'(\sigma) d\sigma$  (7) 式(7)をコーシー積分して応力関数を求めると次式を得る。

$$\Phi_{1}(\zeta) = -\sum \frac{A_{k}B_{k}}{\zeta_{k}-\zeta} + \frac{i\rho g}{2} \left[ \frac{E_{-1}E_{0}}{2(1-\zeta)} + \sum \frac{E_{-1}E_{k}}{\zeta_{k}-\zeta} + \sum E_{0}E_{k} \left\{ \frac{1}{(\zeta_{k}-1)^{2}} \log \left( \frac{\zeta-\zeta_{k}}{\zeta-1} \right) + \frac{1}{2(1-\zeta_{k})(\zeta-1)} \right\} + \sum E_{0}E_{k}E_{l} \left\{ \frac{1}{(\zeta_{l}-\zeta_{k})^{2}} \log \left( \frac{\zeta-\zeta_{l}}{\zeta-\zeta_{k}} \right) + \frac{1}{(\zeta_{l}-\zeta_{k})(\zeta-\zeta_{l})} \right\}$$

$$(k = l \ \mathcal{O} \succeq \textcircled{E} \ \frac{E_{k}^{2}}{2(\zeta_{k}-\zeta)^{2}} )$$

$$+ \sum_{k}\sum_{l}\overline{E_{k}}E_{l}\zeta_{k}'^{2} \left\{ \frac{1}{(\zeta_{l}-\zeta_{k}')^{2}} \log \left( \frac{\zeta-\zeta_{l}}{\zeta-1} \right) + \frac{1}{(\zeta_{l}-\zeta_{k}')(\zeta-\zeta_{l})} \right\} \right]$$

$$(8)$$

応力成分は次のように $\Phi_1, \Psi_1, V_0$ で表される。

$$\sigma_{x} + \sigma_{y} = 4 \operatorname{Re}\left[\frac{\Phi_{1}'(\zeta)}{\omega'(\zeta)}\right] + 2V_{0} \quad (9) \quad \sigma_{y} - \sigma_{x} + 2i\tau_{xy} = 2\left[\overline{\omega(\zeta)}\left(\frac{\Phi_{1}'(\zeta)}{\omega'(\zeta)}\right)'\frac{1}{\omega'(\zeta)} + \frac{\Psi_{1}'(\zeta)}{\omega'(\zeta)}\right] \quad (10)$$

## 5.解析結果

図3は境界線上の応力分布(case1 とする)、図4は x 軸(x<0)上の応力分布(case2 とする)、図5は C 点を通る 鉛直線上の応力分布(case3 とする)である。それぞれのケースで傾斜の勾配 、段の高さh<sub>0</sub>を変化させて解析 を行った。 応力の大きさは case1, 2 では x 軸、case 3 では C 点を通る鉛直線からの距離で表す。

case1 で $\sigma_r$ (境界線の法線方向の応力),  $\sigma_{rs}$ (せん断応力)は境界条件を満たして0になる。 $\sigma_s$ (境界線の接線方向応力)は角度を上げていくごとに B 点での応力集中が顕著になってくる。

case2 では、B 点での $\sigma_x$  (x 軸方向応力)  $\sigma_y$  (y 軸方向応力)  $\sigma_{xy}$  (せん断応力)の応力集中が目立ってくる。 case3 では、角度に無関係に同じような分布を示した。

角度を固定して、段の高さを変えた解析を行ってみたところ、全てのケースで応力は高さに比例して増大することがわかった。



## 6.まとめ

自重の作用する段付き半無限体の応力解析を行った。段の角度や高さを変化させ、応力分布を調べた。自重を 考慮することは、形状が複雑化し応力集中ヶ所が存在すると、より重要になると言える。

参考文献 [1] 長谷部宣男 「応力集中の現象解明と応力解析」(博士論文)1974