## Spline Ritz 法を用いた傾斜機能平板の振動解析

大同大学 正員 水澤富作 大分高専 正員 名木野晴暢 大同大学大学院 学生員 戸田智規

1. はじめに 傾斜機能材料(functionally graded materials:FGMs) は、2種類以上の材料を連続的に傾斜機能させた複合材料であり, 耐熱性や耐腐食性に優れ、力学的にも残留応力や応力集中の低減が 期待される比較的新しい材料である<sup>1)</sup>. 航空宇宙の分野で開発され た傾斜機能材料は,傾斜機能設計の自由度が高いので,ジェットタ ービンから人工骨など広い分野への応用が期待されている.弾性係 数や密度を厚さ方向に傾斜機能させた平板解析では、中立面の移動 を伴うので、面内挙動と面外挙動の連成を考慮する必要がある.ま た、熱応力問題を対象とした研究と比較して、傾斜機能平板の応力 解析や振動解析に関する研究例は、少ないように思われる<sup>1)</sup>.



本論文では、3次せん断変形理論に基づく spline Ritz 法を定式化し、セラミックスと金属の弾性係数と密度を板厚方向にベキ乗式で傾斜機能させた平板の振動解析を行い、本手法の解析精度について検討する.また、傾斜機能平板の振動特性に与える傾斜機能係数、幅厚比や面内拘束の影響についても明らかにする.

長方形平板は一様厚さhで、ヤング係数E(z)、せん断弾性係数G(z)およびポアソン比v(z)を厚さ方向へ傾斜させるように仮定すると、応力とひずみの関係式は、それぞれ次式で与えられる.

$$\sigma_{x} = \frac{E(z)}{1 - v(z)^{2}} \varepsilon_{x} + \frac{v(z)E(z)}{1 - v(z)^{2}} \varepsilon_{y} = \frac{E(z)}{1 - v(z)^{2}} \left[ \frac{\partial u}{\partial x} + z \frac{\partial \phi_{x}}{\partial x} - \frac{4}{3} \frac{z^{3}}{h^{2}} (\frac{\partial^{2} w}{\partial x^{2}} + \frac{\partial \phi_{x}}{\partial x}) \right] + \frac{v(z)E(z)}{1 - v(z)^{2}} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + z \frac{\partial \phi_{y}}{\partial y} - \frac{4}{3} \frac{z^{3}}{h^{2}} (\frac{\partial^{2} w}{\partial y^{2}} + \frac{\partial \phi_{y}}{\partial y}) \right]$$

$$\sigma_{y} = \frac{v(z)E(z)}{1 - v(z)^{2}} \varepsilon_{x} + \frac{E(z)}{1 - v(z)^{2}} \varepsilon_{y} = \frac{v(z)E(z)}{1 - v(z)^{2}} \left[ \frac{\partial u}{\partial x} + z \frac{\partial \phi_{x}}{\partial x} - \frac{4}{3} \frac{z^{3}}{h^{2}} (\frac{\partial^{2} w}{\partial x^{2}} + \frac{\partial \phi_{x}}{\partial x}) \right] + \frac{E(z)}{1 - v(z)^{2}} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + z \frac{\partial \phi_{y}}{\partial y} - \frac{4}{3} \frac{z^{3}}{h^{2}} (\frac{\partial^{2} w}{\partial y^{2}} + \frac{\partial \phi_{y}}{\partial y}) \right]$$

$$\tau_{yz} = G(z) \gamma_{yz} = G(z) \left[ \frac{\partial w}{\partial y} + \phi_{y} - \frac{4z^{2}}{h^{2}} (\frac{\partial w}{\partial y} + \phi_{y}) \right], \quad \tau_{xz} = G(z) \left[ \frac{\partial w}{\partial x} + \phi_{x} - \frac{4z^{2}}{h^{2}} (\frac{\partial w}{\partial x} + \phi_{x}) \right]$$

$$\tau_{xy} = G(z) \left[ \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y} + z (\frac{\partial \phi_{x}}{\partial x} + \frac{\partial \phi_{x}}{\partial y}) - \frac{4z^{3}}{3h^{2}} (\frac{\partial \phi_{y}}{\partial x} + \frac{\partial \phi_{x}}{\partial y} + 2 \frac{\partial^{2} w}{\partial x\partial y}) \right], \quad G(z) = \frac{E(z)}{2\left[ 1 + v(z) \right]}$$

$$(2)$$

厚さ方向に連続的に変化させる E(z), v(z) と密度  $\rho(z)$ は、それぞれべキ乗式(power-law form)で表せば、  $E(z) = (E_m - E_c)(\frac{z}{h} + \frac{1}{2})^p + E_c$ ,  $v(z) = (v_m - v_c)(\frac{z}{h} + \frac{1}{2})^p + v_c$ ,  $\rho(z) = (\rho_m - \rho_c)(\frac{z}{h} + \frac{1}{2})^p + \rho_c$  (3) で与えられる.ここで、 p は厚さ方向の材料組成の分布を表す正の値をとるパラメータ(power-law exponent) を示し、 mとcは、材料組成であるメタルとセラミックスを示し、 $E(z = -h/2) = E_c$ ,  $E(z = h/2) = E_m$  で表す.

Spline Ritz 法の定式化では、式(1)に表れる独立した5つの変位関数  $u,v,w, \phi_x, \phi_y$ は、それぞれ2方向に B-spline 関数で仮定する.

傾斜機能平板のひずみエネルギーUと運動エネルギーTは、それぞれ次式で与えられる.

キーワード 傾斜機能平板, spline Ritz 法, 自由振動解析, 3次せん断変形板理論, power-law form 〒457-8532 名古屋市南区白水町 40 都市環境デザイン学科 電話 052-612-5571

 $U = \frac{1}{2} \int_{0}^{a} \int_{0}^{b} \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} (\sigma_{x} \varepsilon_{x} + \sigma_{y} \varepsilon_{y} + \tau_{yz} \gamma_{yz} + \tau_{xz} \gamma_{xz} + \tau_{xy} \gamma_{xy}) dx dy dz , T = \frac{\omega^{2}}{2} \int_{0}^{a} \int_{0}^{b} \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \rho(z) (U^{2} + V^{2} + W^{2}) dx dy dz$ (4) ここで, *a*,*b*は, それぞれ長方形板の長さと幅であり, *ω*は円振動数である. なお, 式(4)で, *z*の関数で表 される弾性係数等の値は, Gauss 積分により求めている.

したがって、spline Ritz 法を適用して、調和振動を仮定した傾斜機能平板の汎関数 ( $\prod = U - T$ )を最小化すれば、固有方程式が求められるので、この方程式の固有値計算より、振動数と振動モードが求められる.

3. 数値計算例および考察 ここでは、セラミックスと金属の弾性係数と密度を板厚方向にベキ乗式で傾 斜機能させた平板の自由振動解析を行い、本手法の解析精度について検討する.また、傾斜機能平板の振動 特性に与える傾斜機能係数p、幅厚比a/hなどの影響につい示す.数値計算に用いる材料と材料特性値は、以 下のように仮定する<sup>3)</sup>. Metal(Aluminum):  $E_m = 70 \times 10^9 N/m^2$ ,  $v_m = 0.3$ ,  $\rho_m = 2702 kg/m^3$ , Ceramic(Zirconia):  $E_c = 151 \times 10^9 N/m^2$ ,  $v_c = 0.3$ ,  $\rho_c = 3000 kg/m^3$ . なお、振動数パラメータは、 $n^* = \frac{\omega a^2}{\pi^2} \sqrt{\rho_m h/D_m}$ で表す.

表-1には、周辺固定された傾斜機能正方形板の振動数パラメータの収束性に与える区分点の数 (Mx=My)

の影響が示してある.ただし,spline 次数 k-1 は 4 次であり,傾斜機能係数 p は 1 に仮定している.また,比較のために,3 次元弾性論に基づく直交多項式を変位 関数に仮定した Ritz 法の値<sup>3)</sup>も示してある.表-1より,幅厚比の値に関わらず,区分点の数を高めると,一定値に向う安定した収束状態が得られており,またUymaz らの Ritz 法の値<sup>3)</sup>と良く一致した結果が得られている.

表-2は、周辺固定された傾斜機能正 方形板の基本振動数パラメータの精度比 較を示している.ここで、傾斜機能係数 pは0から2まで変化させている.また、式 (1)の変位関数の $z^3$ の項を無視して誘導し た1次せん断変形理論(Mindlin 板理論)に 基づく Ritz 法を定式化し、せん断修正係数  $\kappa \varepsilon 5/6$ に仮定して求めた値を並記してあ 表-1 周辺固定された傾斜機能平板の振動数パラメータ

	の収果性と有度	比較: $k - 1 = 4, a / b = 1$
H۲	区公占の数	Madaa

幅厚比	区分点の数	Modes				
a/h	Mx=My	1st	2nd	3rd	4th	5th
	5	3.130	6.500	6.533	9.414	14.40
	9	3.125	6.370	6.370	9.389	11.44
100	13	3.124	6.367	6.367	9.381	11.40
	17	3.124	6.365	6.365	9.378	11.40
	21	3.124	6.365	6.365	9.377	11.40
		7010				
	3D-Ritz*	3.167	-	-	-	-
	3D-Ritz <sup>o</sup> 5	2.859	5.487	5.487	7.739	9.301
	3D-Ritz <sup>37</sup> 5 9	3.167 2.859 2.848	- 5.487 5.461	- 5.487 5.461	- 7.739 7.683	- 9.301 9.075
10	3D-Ritz <sup>97</sup> 5 9 13	3.167 2.859 2.848 2.845	- 5.487 5.461 5.450	- 5.487 5.461 5.450	- 7.739 7.683 7.661	9.301 9.075 9.047
10	3D-Ritz <sup>ov</sup> 5 9 13 17	3.167 2.859 2.848 2.845 2.844	- 5.487 5.461 5.450 5.445	- 5.487 5.461 5.450 5.445	- 7.739 7.683 7.661 7.652	9.301 9.075 9.047 9.034
10	3D-Ritz <sup>ov</sup> 5 9 13 17 21	3.167 2.859 2.848 2.845 2.844 2.843	- 5.487 5.461 5.450 5.445 5.442	- 5.487 5.461 5.450 5.445 5.442	- 7.739 7.683 7.661 7.652 7.647	9.301 9.075 9.047 9.034 9.027

表-2 周辺固定された傾斜機能平板の振動数パラメータ

		р						
a/h	Theories	0	0.2	0.5	1	2		
	Reddy	3.642	3.456	3.276	3.124	3.018		
100	Mindlin	3.642	3.455	3.276	3.123	3.017		
	3D-elasticity <sup>3)</sup>	3.695	3.503	3.321	3.167	3.058		
	Reddy	3.305	3.144	2.985	2.844	2.731		
10	Mindlin	3.295	3.134	2.975	2.836	2.729		
	3D-elasticity <sup>3)</sup>	3.350	3.186	3.025	2.881	2.766		

る.これより, pの値に関わらず, Reddy 理論の解は, Mindlin 板理論の値とほぼ同じ値を示し, また Uymaz らの Ritz 法の値<sup>3</sup>と良く一致した結果が得られている.

**4. まとめ** 得られた結果を纏めると,以下のようになる. 1)本研究で開発したspline Ritz法を用いれば,任 意の境界条件を持つ傾斜機能平板の振動解析が可能であり,また精度の高い解析結果が得られる. 2)傾斜 機能係数 p の値を変化させれば,振動数を自由に変化させられる. 3)3次せん断変形理論で求めた振動数 パラメータの値は,1次せん断変形理論の値と良く一致した結果を示し,また3次元弾性論で求めた値に近 い値を示している. 4)傾斜機能による面内と面外の連成の影響は,板厚が大きくなると顕著に見られる. **参考文献**1)Birman,V. and Byrd,L.W.: Modeling and analysis of functionally graded materials and structures.App. Mech. Reviews,Vol.60, pp.195216,2007.2)水澤他:高次せん断変形理論に基づくスプライン帯板法を用いた積層複合板の 振動解析.構造工学論文集,Vol.40A, pp.71-83,1994. 3)Uymaz,B. and Aydogdu,M.: Three-dimentional vibration analyses of functionally graded plates under various boundary conditions. J. Reinforced plastics and Composites, Vol. 26, pp.1847-1863, 2007.