

## I-3 3次元弾性論に基づく扇形厚板の解析について

北見工業大学 正員 ○三宅和子  
北見工業大学 正員 奥村勇

## 1. まえがき

厚板の解析にはRissnerの理論やMindlinおよびLoveの理論など数多く見受けられ、これらの理論に基づく研究も多く報告されている。しかし、厚板理論による解析には、変位あるいは応力成分に近似が入っていたり、境界条件がSaint-Venantの原理によって満足されている場合が多く、荷重直下部分や厚板周辺の境界では充分な精度の結果を得ることはむずかしいとされている。本研究は、中央に部分分布荷重を受けた一定の2直線辺が単純支持され、 $r$ が一定の2円弧辺が自由な扇形厚板を、厚板理論によらず、厳密な3次元弾性論に基づき解析し、扇形厚板の応力および変形状態を明らかにしたものである。また、3次元弾性論の解に円筒座標系における拡張されたNeuberの解を用い、有限円筒あるいは部分円筒殻の非軸対称問題を解析する際に有用な一般解を導出し、それを厚板解析に適用した。このような扇形厚板の3次元解析は、あまり見受けられないようである。

## 2. 変位ポテンシャルと変位および応力成分

物体力がない場合の弾性体のつり合い方程式の解は、拡張されたNeuberの解を用いることにより、変位ベクトルで次のように表わすことができる。

$$2GU = -q \operatorname{rad}(\bar{\varphi}_0 + \bar{V} \bar{z}) + 4(1-\nu) \bar{z} + 2r \operatorname{rot} \bar{\varphi} \quad \dots \dots \dots (1)$$

ここで  $U = (U_r, U_\theta, U_z)$ ,  $V = (V_r, V_\theta, V_z)$ ,  $\bar{\varphi} = (\bar{\varphi}_r, \bar{\varphi}_\theta, \bar{\varphi}_z)$ ,

$$\bar{\varphi} = (0, 0, \bar{\varphi}_z) \quad \dots \dots \dots (1-1)$$

$$\nabla^2 \bar{\varphi}_r = 0, \quad \nabla^2 \bar{\varphi}_\theta = 0 \quad \dots \dots \dots (1-2) \quad \nabla^2 \bar{\varphi}_z = 0 \quad \dots \dots \dots (1-3)$$

$$\nabla^2 \bar{\varphi} = \frac{\partial^2}{\partial r^2} V_r^2 + \left(\frac{1}{r}\right) \frac{\partial}{\partial r} V_r + \left(\frac{1}{r^2}\right) \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} V_r + \frac{\partial^2}{\partial z^2} V_r \quad \dots \dots \dots (1-4)$$

$G$ ,  $\nu$  はそれぞれせん断弾性係数およびポアソン比を表す。

図-1に示したように  $\theta=0$  で対称であることを考慮して、式(1-2)

および式(1-3)より変位ポテンシャルを求めるところとなる。

$$\begin{aligned} \bar{\varphi}_z &= -\sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \left\{ J_m(dws) (A_m^{(1)} \cosh(dwsz) + L_m^{(1)} \sinh(dwsz)) + Y_m(dws) (A_m^{(2)} \cosh(dwsz) + L_m^{(2)} \sinh(dwsz)) \right\} \\ \bar{\varphi}_r &= -\sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \left\{ J_m(dws) (C_m^{(1)} \sinh(dwsz) + M_m^{(1)} \cosh(dwsz)) + Y_m(dws) (C_m^{(2)} \sinh(dwsz) + M_m^{(2)} \cosh(dwsz)) \right\} \end{aligned} \quad \dots \dots \dots (2)$$

$$\bar{\varphi}_\theta = \sum_{m=1}^{\infty} \sin(m\theta) \left\{ J_m(dws) (B_m^{(1)} \cosh(dwsz) + G_m^{(1)} \sinh(dwsz)) + Y_m(dws) (B_m^{(2)} \cosh(dwsz) + G_m^{(2)} \sinh(dwsz)) \right\}$$

$$\bar{\varphi}_r = -\sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \cos(B_m z) \left\{ D_m^{(1)} I_m(B_m r) + E_m^{(1)} K_m(B_m r) \right\} \quad \dots \dots \dots (3)$$

$$\bar{\varphi}_\theta = -\sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \cos(B_m z) \left\{ F_m^{(1)} I_{m-1}(B_m r) + F_m^{(2)} I_{m+1}(B_m r) + E_m^{(1)} K_{m-1}(B_m r) + E_m^{(2)} K_{m+1}(B_m r) \right\} \quad \dots \dots \dots (3)$$

$$\bar{\varphi}_z = -\sum_{m=1}^{\infty} \sin(m\theta) \cos(B_m z) \left\{ -F_m^{(1)} I_{m-1}(B_m r) + F_m^{(2)} I_{m+1}(B_m r) - E_m^{(1)} K_{m-1}(B_m r) + E_m^{(2)} K_{m+1}(B_m r) \right\}$$

$$\bar{\varphi}_r^0 = \sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \{ D_m^{(1)} Y_m + D_m^{(2)} Y_m \}, \quad \bar{\varphi}_\theta^0 = \sum_{m=1}^{\infty} \cos(m\theta) \{ F_m^{(1)} V_m + E_m^{(1)} V_m \}, \quad \bar{\varphi}_z^0 = \sum_{m=1}^{\infty} \sin(m\theta) \{ F_m^{(2)} V_m + E_m^{(2)} V_m \} \quad \dots \dots \dots (4)$$

ここで:  $A_m^{(1)}, L_m^{(1)}, \dots, F_m^{(1)}, E_m^{(1)}$  は境界条件によって決定される未知定数,  $dws$ ,  $B_m$  および  $m$  は助変数である。

変位成分は次式により求められる。

$$\text{式(2)から} \bar{U}_r = (-z) \frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial r} - \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial z} + (2/\nu) \frac{\partial \bar{\varphi}_z}{\partial \theta}, \quad \bar{U}_\theta = (-z/\nu) \frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial \theta} - (1/\nu) \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial z} - 2 \frac{\partial \bar{\varphi}_z}{\partial r},$$

$$2\bar{U}_z = (-z) \frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial z} - \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial r} + (3-4\nu) \bar{\varphi}_z \quad \dots \dots \dots (5)$$

$$\text{式(3)から} \bar{U}_r^2 = (-r) \frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial r} - \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial z} + (3-4\nu) \bar{\varphi}_r, \quad \bar{U}_\theta^2 = -\frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial \theta} + (1/\nu) \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial z} + 4(1-\nu) \bar{\varphi}_\theta, \quad 2\bar{U}_z^2 = -\frac{\partial \bar{\varphi}_r}{\partial z} - \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta}{\partial r} \quad \dots \dots \dots (6)$$

$$\text{式(4)から} \bar{U}_r^0 = (-r) \frac{\partial \bar{\varphi}_r^0}{\partial r} - \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta^0}{\partial z} + (3-4\nu) \bar{\varphi}_r^0, \quad \bar{U}_\theta^0 = -\frac{\partial \bar{\varphi}_r^0}{\partial \theta} - (1/\nu) \frac{\partial \bar{\varphi}_\theta^0}{\partial z} + 4(1-\nu) \bar{\varphi}_\theta^0, \quad 2\bar{U}_z^0 = 0 \quad \dots \dots \dots (7)$$

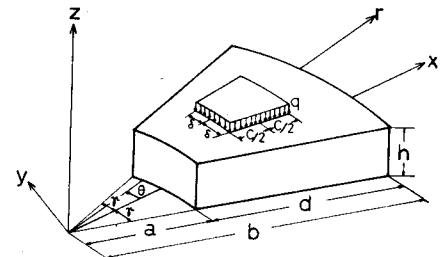


図-1 扇形厚板

肩添字1, 2 および0は、変位ポテンシャルの形によって便宜的に付したもので、それらを足し合したもののが求める変位成分である。また、応力成分は円筒座標系における応力とひずみの関係式より求められる。

### 3. 境界条件

図-1に示したように内半径a、外半径b および中心角2πで、2直線辺が単純支持され、2円弧辺が自由な扇形厚板の中央に部分分布荷重を担う場合の境界条件は次のようである。

$$\Theta = \pm \pi/4 \text{ において } \Upsilon_{\theta\theta} = 0, U_r = 0, U_\theta = 0 \quad \dots (8) \quad r = a, b \text{ において } \Upsilon_{rr} = 0, \Upsilon_{r\theta} = 0, \Upsilon_{r\theta\theta} = 0 \quad \dots (9)$$

$$Z = 0 \text{ において } \Upsilon_{zz} = 0, \Upsilon_{rz} = 0, \Upsilon_{\theta z} = 0 \quad \dots (10) \quad Z = b \text{ において } \Upsilon_{zz} = -P(r, \theta), \Upsilon_{rz} = 0, \Upsilon_{\theta z} = 0 \quad \dots (11)$$

上記の境界条件を満たすために助変数を次のようく定める。

$$B_n = n\pi/a \quad (n=1, 2, 3, \dots), \quad m = k\pi/b \quad (k=1, 3, 5, \dots, 0 < k < \frac{\pi}{2}), \quad \alpha_{ms} = \lambda_{ms}/a \quad (s=1, 2, 3, \dots) \quad \dots (12)$$

式(10) および式(11) の  $\Upsilon_{rz}$  と  $\Upsilon_{\theta z}$  の境界条件より、次の関係が得られる。

$$\left. \begin{aligned} G_{zs}^{(s)} &= 0, \quad L_{zs}^{(s)} = (1-2V)M_{zs}^{(s)}/\alpha_{ms}, \quad G_{rs}^{(s)} = 0, \quad L_{rs}^{(s)} = (1-2V)M_{rs}^{(s)}/\alpha_{ms} \\ B_{xs}^{(s)} &= 0, \quad A_{xs}^{(s)} = \{G_{zs}^{(s)}(1-2V-\alpha_{ms}\operatorname{coth}\alpha_{ms}) - M_{zs}^{(s)}\alpha_{ms}\}/\alpha_{ms} \\ B_{xs}^{(s)} &= 0, \quad A_{xs}^{(s)} = \{G_{zs}^{(s)}(1-2V-\alpha_{ms}\operatorname{coth}\alpha_{ms}) - M_{rs}^{(s)}\alpha_{ms}\}/\alpha_{ms} \end{aligned} \right\} \quad \dots (13)$$

式(9) の  $[\Upsilon_{rz}]_{r=a}=0$  および  $[\Upsilon_{\theta z}]_{r=b}=0$  の条件より、未知定数の間に次の関係を設ける。

$$C_{zs}^{(s)} = -\frac{J_m'(\alpha_{ms}a)}{Y_m'(\alpha_{ms}a)} C_{rs}^{(s)}, \quad M_{zs}^{(s)} = -\frac{J_m'(\alpha_{ms}a)}{Y_m'(\alpha_{ms}a)} M_{rs}^{(s)} \quad \dots (14)$$

$$J_m'(\lambda_{ms} \frac{b}{a}) Y_m'(\lambda_{ms}) - J_m'(\lambda_{ms}) Y_m'(\lambda_{ms} \frac{b}{a}) = 0 \quad \dots (15)$$

$$\left. \begin{aligned} D_{mn}^{(s)} &= \frac{1}{2}(t_1 F_{mn}^{(s)} + t_2 F_{mn}^{(s)} + c_1 E_{mn}^{(s)} + c_2 E_{mn}^{(s)}) \\ D_{mn}^{(s)} &= \frac{1}{2}(t_1' F_{mn}^{(s)} + t_2' F_{mn}^{(s)} + c_1' E_{mn}^{(s)} + c_2' E_{mn}^{(s)}) \end{aligned} \right\} \quad \dots (16)$$

$$\text{ここで: } t_1 = -(m-2+2V) - (1/P_{mn}) [ia(k_b m/B_{nb} - k_b') \{m(m-2+2V)/B_{na} + \beta_{na}\} - (k_a m/B_{na} - 1) \{m(m-2+2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\}]$$

$$t_2 = m+2-2V - (1/P_{mn}) [ia(k_b m/B_{nb} - k_b') \{m(m+2-2V)/B_{na} + \beta_{na}\} - (k_a m/B_{na} - 1) \times \{m(m+2-2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\}]$$

$$c_1 = (1/P_{mn}) [k_b k_a m(1-\varepsilon^2)/\varepsilon + k_b \{m(m-2+2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\} - k_b' k_a \{m(m-2+2V)/B_{na} + \beta_{na}\}] K_{m+1}(B_{na}) / I_m(B_{nb})$$

$$c_2 = (1/P_{mn}) [k_b k_a m(1-\varepsilon^2)/\varepsilon + k_b \{m(m+2-2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\} - k_b' k_a \{m(m+2-2V)/B_{na} + \beta_{na}\}] K_{m+1}(B_{na}) / I_m(B_{nb})$$

$$t_1' = (1/P_{mn}) [ia m(1-\varepsilon^2)/\varepsilon - ia \{m(m-2+2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\} + i_b' ia \{m(m-2+2V)/B_{na} + \beta_{na}\}] I_m(B_{nb}) / K_{m+1}(B_{na})$$

$$t_2' = (1/P_{mn}) [ia m(1-\varepsilon^2)/\varepsilon - ia \{m(m+2-2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\} + i_b' ia \{m(m+2-2V)/B_{na} + \beta_{na}\}] I_m(B_{nb}) / K_{m+1}(B_{na})$$

$$c_1' = m-2+2V - (1/P_{mn}) [k_a (m/B_{nb} + i_b')] \{m(m-2+2V)/B_{na} + \beta_{na}\} - k_b (ia m/B_{na} + i_a') \{m(m-2+2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\}$$

$$c_2' = -(m+2-2V) - (1/P_{mn}) [k_a (m/B_{nb} + i_b')] \{m(m+2-2V)/B_{na} + \beta_{na}\} - k_b (ia m/B_{na} + i_a') \{m(m+2-2V)/B_{nb} + \beta_{nb}\}$$

$$\text{さらに: } P_{mn} = (ia m/B_{na} + i_a') (k_b m/B_{nb} - k_b') - (k_a m/B_{na} - 1) (m/B_{nb} + i_b'), \quad \varepsilon = b/a$$

$$i_a = I_m(B_{na}) / I_m(B_{nb}), \quad i_a' = I_{m+1}(B_{na}) / I_m(B_{nb}), \quad i_b' = I_{m+1}(B_{nb}) / I_m(B_{na})$$

$$k_a = K_m(B_{na}) / K_{m+1}(B_{na}), \quad k_b = K_m(B_{nb}) / K_{m+1}(B_{nb}), \quad k_b' = K_{m+1}(B_{nb}) / K_{m+1}(B_{na})$$

助変数中の  $\lambda_{ms}$  は式(15) を満足する根であり、また、式(11) の  $P(r, \theta)$  は根入  $\lambda_{ms}$  に基づいて部分分布荷重を Fourier-Dini 展開したもので次のようになる。

$$P(Y, \theta) = \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} E_{ns} \cos m\theta \bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) \quad \dots \dots \quad (17)$$

ここで、  
 $E_{ns} = \frac{(88/\pi) \sin(\pi n \theta/2\pi)}{(\epsilon^2 \lambda_{ns}^2 - m^2) \bar{C}_m^2(\alpha_{ns}) - (\lambda_{ns}^2 - m^2) \bar{C}_m^2(\alpha_{ns})} [K_2 \bar{C}_{m+1}(K_2) - K_1 \bar{C}_{m+1}(K_1) + \frac{m}{2} K_2 \bar{C}_{m+1}(K_2)]$   
 $\times S_m(K_2) - \bar{C}_m(K_2) S_{m+1}(K_2) - \frac{m}{2} K_1 \bar{C}_{m+1}(K_1) S_m(K_1) - \bar{C}_m(K_1) S_{m+1}(K_1)]$  (mは偶数とし)  
また、 $K_1 = \frac{\lambda_{ns}}{2} (1 + \frac{b}{a} - \frac{c}{a})$ ,  $K_2 = \frac{\lambda_{ns}}{2} (1 + \frac{b}{a} + \frac{c}{a})$  であり、上式中の  $\bar{C}_m(\alpha_{ns} Y)$  および  $S_m(\alpha_{ns} Y)$  は各  
種の円柱関数、Schlafli の多項式を表わし、次式となる。

$$\bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) = J_m(\alpha_{ns} Y) - \frac{J'_m(\alpha_{ns})}{Y_m'(\alpha_{ns})} Y_m(\alpha_{ns} Y) \quad \dots \dots \quad (18)$$

$$S_m(\alpha_{ns} Y) = \pi \sum_{n=-m}^m \{ J_m(\alpha_{ns} Y) Y_m(\alpha_{ns} Y) - J_m(\alpha_{ns} Y) Y_m(\alpha_{ns} Y) \} \quad \dots \dots \quad (19)$$

式(13), (14) および式(16)の関係と、式(18)の円柱関数を用いて応力成分を表わすと次のようである。

$$\begin{aligned} \sigma_{rr}' &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \cos m\theta \{ \{ m(m-1)/(\alpha_{ns} Y)^2 \} \bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) + (1/\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \} \{ \bar{C}_{ns}^{(1)} \{ (1-2V-\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \\ &\times \cosh \alpha_{ns} Y + \alpha_{ns} Y \sinh \alpha_{ns} Y \} - M_{ns}^{(1)} \{ (\alpha_{ns} Y - \alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y - (1-2V) \sinh \alpha_{ns} Y \} \} - \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \alpha_{ns} \\ &\times \cos m\theta \bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) \{ \bar{C}_{ns}^{(1)} \{ (1-\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y + \alpha_{ns} Y \sinh \alpha_{ns} Y \} - M_{ns}^{(1)} \{ (\alpha_{ns} Y - \alpha_{ns} Y) \\ &\times \cosh \alpha_{ns} Y - \sinh \alpha_{ns} Y \} \} \quad \dots \dots \quad (20) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sigma_{zz}' &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} (-\alpha_{ns}) \cos m\theta \bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) \{ \bar{C}_{ns}^{(1)} \{ (1+\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y - \alpha_{ns} Y \sinh \alpha_{ns} Y \} + M_{ns}^{(1)} \{ (\alpha_{ns} Y \\ &- \alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y + \sinh \alpha_{ns} Y \} \} \quad \dots \dots \quad (21) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sigma_{rz}' &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} (-\alpha_{ns}) \sin m\theta \{ \{ m(m-1)/(\alpha_{ns} Y)^2 \} \bar{C}_m(\alpha_{ns} Y) - (m/\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \} \{ \bar{C}_{ns}^{(1)} \{ (1-2V-\alpha_{ns} Y) \\ &\times (\alpha_{ns} Y) \bar{C}_{m+1}(\alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y + \alpha_{ns} Y \sinh \alpha_{ns} Y \} - M_{ns}^{(1)} \{ (\alpha_{ns} Y - \alpha_{ns} Y) \cosh \alpha_{ns} Y - (1-2V) \sinh \alpha_{ns} Y \} \} \quad \dots \dots \quad (22) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \tau_{rr}^2 &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} (\beta_{nr}/2) \cos m\theta \cos \beta_{nr} Y \{ F_{tn}^{(1)} \{ I_m(\beta_{nr}) \} [2m-3+2V+f_1+m(m-1)] 2(m-4+4V)+f_1 \} \\ &\div (\beta_{nr})^2 + I_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m-1)(m-4+4V)-f_1+(\beta_{nr})^2 \} / \beta_{nr} + f_1' \{ K_m(\beta_{nr}) \} m(m-1)/(\beta_{nr})^2 \\ &+ 1 \} + K_{m+1}(\beta_{nr})/(\beta_{nr}) \} - F_{tn}^{(2)} \{ I_m(\beta_{nr}) \} [3-2V-f_2-f_2'm(m-1)/(\beta_{nr})^2] - I_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m+1) \\ &\times (m+4-4V)-f_2+(\beta_{nr})^2 \} / \beta_{nr} - f_2' \{ K_m(\beta_{nr}) \} m(m-1)/(\beta_{nr})^2 + 1 \} + K_{m+1}(\beta_{nr})/(\beta_{nr}) \} \\ &- E_{tn}^{(1)} \{ K_m(\beta_{nr}) \} [2m-3+2V-e_1'+m(m-1)] 2(m-4+4V)-e_1'/(\beta_{nr})^2 - K_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m \\ &-1)(m-4+4V)+e_1'+(\beta_{nr})^2 \} / \beta_{nr} - e_1 \{ I_m(\beta_{nr}) \} m(m-1)/(\beta_{nr})^2 + 1 \} - I_{m+1}(\beta_{nr})/(\beta_{nr}) \} \\ &+ E_{tn}^{(2)} \{ K_m(\beta_{nr}) \} [3-2V+e_2'+e_2'm(m-1)/(\beta_{nr})^2] + K_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m+1)(m+4-4V)+e_2' \\ &+ (\beta_{nr})^2 \} / \beta_{nr} + e_2 \{ I_m(\beta_{nr}) \} m(m-1)/(\beta_{nr})^2 + 1 \} - I_{m+1}(\beta_{nr})/(\beta_{nr}) \} \quad \dots \dots \quad (23) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \tau_{rz}^2 &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} (-\beta_{nr}^2/2) \cos m\theta \cos \beta_{nr} Y \{ F_{tn}^{(1)} \} (f_1+2m+2V) I_m(\beta_{nr}) + \beta_{nr} I_{m+1}(\beta_{nr}) + f_1' K_m(\beta_{nr}) \} \\ &+ F_{tn}^{(2)} \{ (f_2+2V) I_m(\beta_{nr}) + \beta_{nr} I_{m+1}(\beta_{nr}) + f_2' K_m(\beta_{nr}) \} + E_{tn}^{(1)} \{ e_1 I_m(\beta_{nr}) + (e_1'-2m-2V) \\ &\times K_m(\beta_{nr}) + \beta_{nr} K_{m+1}(\beta_{nr}) \} + E_{tn}^{(2)} \{ e_2 I_m(\beta_{nr}) + (e_2'-2V) K_m(\beta_{nr}) + \beta_{nr} K_{m+1}(\beta_{nr}) \} \quad \dots \dots \quad (24) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \tau_{r\theta}^2 &= \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} (-\beta_{nr}^2/2) \sin m\theta \cos \beta_{nr} Y \{ F_{tn}^{(1)} \} I_m(\beta_{nr}) \{ m(m-1) \} 2(m-4+4V)+f_1 \} / (\beta_{nr})^2 + m \\ &- 2+2V \} + I_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m-1)(m-4+4V)+m f_1 \} / \beta_{nr} + m f_1' \{ (m-1) K_m(\beta_{nr}) / (\beta_{nr})^2 \\ &- K_{m+1}(\beta_{nr}) / \beta_{nr} \} \} + F_{tn}^{(2)} \{ I_m(\beta_{nr}) \} [m+2-2V+f_2 \cdot m(m-1) / (\beta_{nr})^2] - I_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m+1) \\ &\times (m+4-4V)-m f_2 \} / \beta_{nr} + m f_2' \{ (m-1) K_m(\beta_{nr}) / (\beta_{nr})^2 - K_{m+1}(\beta_{nr}) / \beta_{nr} \} \} - E_{tn}^{(1)} \\ &\times \{ K_m(\beta_{nr}) \} m(m-1) \} 2(m-4+4V)-e_1'/(\beta_{nr})^2 + m-2+2V \} - K_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m-1)(m-4 \\ &+4V)-m e_1' \} / \beta_{nr} - m e_1 \{ (m-1) I_m(\beta_{nr}) / (\beta_{nr})^2 + I_{m+1}(\beta_{nr}) / \beta_{nr} \} \} - E_{tn}^{(2)} \{ K_m(\beta_{nr}) \} m+2-2V \\ &- e_2'm(m-1) / (\beta_{nr})^2 + K_{m+1}(\beta_{nr}) \{ (m+1)(m+4-4V)+m e_2' \} / \beta_{nr} - m e_2 \{ (m-1) I_m(\beta_{nr}) \\ &\div (\beta_{nr})^2 + I_{m+1}(\beta_{nr}) / \beta_{nr} \} \} \quad \dots \dots \quad (25) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \tau_{\theta\theta}^2 &= -\sum_{n=1}^{\infty} \cos m\theta \{ m(m-1) D_{to}^{(1)} V^{m-2} + m(m+1) D_{to}^{(2)} V^{-m-2} + (m+1)(m-2) F_{to} V^m + (m-1) \\ &\times (m+2) E_{to} V^{-m} \} \quad \dots \dots \quad (26) \end{aligned}$$

$$\tau_{zz}^2 = 4V \sum_{n=1}^{\infty} \cos m\theta \{ (m+1) F_{to} V^m - (m-1) E_{to} V^{-m} \} \quad \dots \dots \quad (27)$$

$$\text{Tr}^0 = \sum_{n=1}^{\infty} \sin m\theta \left\{ m(m-1) D_{x0}^{(n)} r^{m-2} - m(m+1) D_{x0}^{(n)} r^{-m-2} + m(m+1) F_{x0} r^m - m(m-1) X E_{x0} r^{-m} \right\} \quad (28)$$

応力成分は、その表面添字1, 2および0を付したものと相加して得られる。

#### 4. 8群の連立一次方程式

式(10)および式(11)の $\text{Tr}_{zz}$ についての条件を満足するには、 $\text{Tr}_{zz}^2$ および $\text{Tr}_{zz}^0$ の式中の変数 $r$ について入 $\lambda_{ms}$ に基づいてDini展開することが必要となる。 $z=0$ および $z=h$ における $\text{Tr}_{zz}^2$ および $\text{Tr}_{zz}^0$ のDini展開の結果を用いて境界条件を満たすと次式が得られる。

$$[\text{Tr}_{zz}]_{z=0} = 0 \text{ なり。}$$

$$\Delta_{ms} [C_{ts}^{(n)} (1 + \text{dms} \text{sh} \coth \text{dms} \text{h}) + M_{ts}^{(n)} \text{dms} \text{sh}] + \sum_{n=1}^{\infty} (1/\alpha^2) \{ n h_{ts}^{(n)} \text{Im}(\beta_{ub}) F_{tn}^{(n)} + n h_{ts}^{(n)} \text{Im}(\beta_{ua}) F_{tn}^{(n)} + n h_{ts}^{(n)} K_{m+1}(\beta_{ua}) E_{tn}^{(n)} + n h_{ts}^{(n)} K_{m+1}(\beta_{ua}) E_{tn}^{(n)} \} - 8V (\beta_1 F_{x0} a^m + \beta_2 E_{x0} a^{-m}) = 0 \quad (29)$$

$$[\text{Tr}_{zz}]_{z=h} = -P(r, \theta) \text{ なり。}$$

$$\Delta_{ms} [C_{ts}^{(n)} \{ (1 + \text{dms} \text{sh} \coth \text{dms} \text{h}) \text{cosh} \text{dms} \text{h} - \text{dms} \text{sh} \sinh \text{dms} \text{h} \} + M_{ts}^{(n)} \sinh \text{dms} \text{h}] + \sum_{n=1}^{\infty} (1/\alpha^2) X \{ (-1)^n n h_{ts}^{(n)} \text{Im}(\beta_{ub}) F_{tn}^{(n)} + (-1)^n n h_{ts}^{(n)} \text{Im}(\beta_{ua}) F_{tn}^{(n)} + (-1)^m n h_{ts}^{(n)} K_{m+1}(\beta_{ua}) E_{tn}^{(n)} + (-1)^m n h_{ts}^{(n)} K_{m+1}(\beta_{ua}) E_{tn}^{(n)} \} - 8V (\beta_1 F_{x0} a^m + \beta_2 E_{x0} a^{-m}) = e_{ts} \quad (30)$$

$$\text{ここで: } n h_{ts}^{(n)} = (\lambda_{ms}^2 / \Delta_{ms}) W [C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) \{ m(f_1 + 2m + 2V - 2W) + (\beta_{ub})^2 + \beta_{ub} i_b'(f_1 + m + 2V - 2W) + l_1(m k_b - \beta_{ub} k_b') \} - C_m(\lambda_{ms}) \{ i_a [m(f_1 + 2m + 2V - 2W) + (\beta_{ua})^2] + \beta_{ua} X i_a'(f_1 + m + 2V - 2W) + l_1(m k_a - \beta_{ua} k_a') \}]$$

$$n h_{ts}^{(n)} = (\lambda_{ms}^2 / \Delta_{ms}) W [C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) \{ m(f_2 + 2V - 2W) + (\beta_{ub})^2 + \beta_{ub} i_b'(f_2 + 2V - m - 2W) + l_2(m k_b - \beta_{ub} k_b') \} - C_m(\lambda_{ms}) \{ i_a [m(f_2 + 2V - 2W) + (\beta_{ua})^2] + \beta_{ua} i_a'(f_2 + 2V - m - 2W) + l_2(m k_a - \beta_{ua} k_a') \}]$$

$$n h_{ts}^{(n)} = (\lambda_{ms}^2 / \Delta_{ms}) W [C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) \{ l_3(m + \beta_{ub} i_b') + k_b [m(e_1' - 2m - 2V + 2W) - (\beta_{ub})^2] - \beta_{ub} k_b'(e_1' - m - 2V + 2W) \} - C_m(\lambda_{ms}) \{ l_3(m i_a + \beta_{ua} i_a') + k_a [m(e_1' - 2m - 2V + 2W) - (\beta_{ua})^2] - \beta_{ua} (e_1' - m - 2V + 2W) \}]$$

$$n h_{ts}^{(n)} = (\lambda_{ms}^2 / \Delta_{ms}) W [C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) \{ l_4(m + \beta_{ub} i_b') + k_b [m(e_2' - 2V + 2W) - (\beta_{ub})^2] - \beta_{ub} k_b'(e_2' - 2V + m + 2W) \} - C_m(\lambda_{ms}) \{ l_4(m i_a + \beta_{ua} i_a') + k_a [m(e_2' - 2V + 2W) - (\beta_{ua})^2] - \beta_{ua} (e_2' - 2V + m + 2W) \}]$$

$$\beta_1 = m(m+1) \{ \varepsilon^m C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) - C_m(\lambda_{ms}) \} / \Delta_{ms}$$

$$\beta_2 = m(m-1) \{ \varepsilon^{-m} C_m(\varepsilon \lambda_{ms}) - C_m(\lambda_{ms}) \} / \Delta_{ms}$$

$$\text{さらに、 } \Delta_{ms} = (\varepsilon^2 \lambda_{ms}^2 - m^2) C_m^2(\varepsilon \lambda_{ms}) - (\lambda_{ms}^2 - m^2) C_m^2(\lambda_{ms})$$

$$W = (\beta_{ua})^2 / \{ \lambda_{ms}^2 + (\beta_{ua})^2 \}$$

$$\beta_1 = (1/\Gamma_{mn}) [m i_a (1 - \varepsilon^2) / \varepsilon - i_a' \{ m(m-2+2V) / \beta_{ub} + \beta_{ub} \} + i_b' i_a \{ m(m-2+2V) / \beta_{ua} + \beta_{ua} \}]$$

$$\beta_2 = (1/\Gamma_{mn}) [m i_a (1 - \varepsilon^2) / \varepsilon - i_a' \{ m(m+2-2V) / \beta_{ub} + \beta_{ub} \} + i_b' i_a \{ m(m+2-2V) / \beta_{ua} + \beta_{ua} \}]$$

$$\beta_3 = (1/\Gamma_{mn}) [m k_b k_a (1 - \varepsilon^2) / \varepsilon + k_{ab} \{ m(m-2+2V) / \beta_{ub} + \beta_{ub} \} - k_b' k_a \{ m(m-2+2V) / \beta_{ua} + \beta_{ua} \}]$$

$$\beta_4 = (1/\Gamma_{mn}) [m k_b k_a (1 - \varepsilon^2) / \varepsilon + k_{ab} \{ m(m+2-2V) / \beta_{ub} + \beta_{ub} \} - k_b' k_a \{ m(m+2-2V) / \beta_{ua} + \beta_{ua} \}]$$

また、式(9)の $\text{Tr}_r$ および $\text{Tr}_\theta$ の境界条件は、 $\text{Tr}_r^1$ および $\text{Tr}_\theta^1$ を $r=a, b$ においてFourier級数展開することによって満たすことから、 $[\text{Tr}_r]_{r=a, b=0}$ および $[\text{Tr}_\theta]_{r=a, b=0}$ より得られる結果を順に示すと次のようになる。

$$\sum_{s=1}^{\infty} C_m(\lambda_{ws})(4/\mu) \{ \omega(m^2 - \lambda_{ws}^2) - m^2 V \} [C_{ts}^{(s)}(-1)^m \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} \{ (-1)^m \cosh dws h - 1 \}] / \{ \lambda_{ws}^2 + (\beta_{ws})^2 \} + (1/\alpha^2) \{ A_{11} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{12} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{13} E_{ts}^{(s)} K_{m+1}(\beta_{ws} a) + A_{14} E_{ts}^{(s)} X K_{m+1}(\beta_{ws} a) \} = 0 \quad (31)$$

$$\sum_{s=1}^{\infty} C_m(\lambda_{ws})(4/(\varepsilon^2 h)) \{ \omega(m^2 - \varepsilon^2 \lambda_{ws}^2) - m^2 V \} [C_{ts}^{(s)}(-1)^m \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} \{ (-1)^m \cosh dws h - 1 \}] / \{ \lambda_{ws}^2 + (\beta_{ws})^2 \} + (1/\alpha^2) \{ A_{21} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{22} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{23} E_{ts}^{(s)} K_{m+1}(\beta_{ws} a) + A_{24} E_{ts}^{(s)} X K_{m+1}(\beta_{ws} a) \} = 0 \quad (32)$$

$$\sum_{s=1}^{\infty} C_m(\lambda_{ws})(4m/\mu) (\omega - V) [C_{ts}^{(s)}(-1)^m \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} \{ (-1)^m \cosh dws h - 1 \}] / \{ \lambda_{ws}^2 + (\beta_{ws})^2 \} + (1/\alpha^2) \{ A_{31} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{32} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{33} E_{ts}^{(s)} K_{m+1}(\beta_{ws} a) + A_{34} E_{ts}^{(s)} K_{m+1}(\beta_{ws} a) \} = 0 \quad (33)$$

$$\sum_{s=1}^{\infty} C_m(\lambda_{ws})(4m/(\varepsilon^2 h)) (\omega - V) [C_{ts}^{(s)}(-1)^m \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} \{ (-1)^m \cosh dws h - 1 \}] / \{ \lambda_{ws}^2 + (\beta_{ws})^2 \} + (1/\alpha^2) \{ A_{41} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{42} F_{ts}^{(s)} \text{Im}(\beta_{ws} b) + A_{43} E_{ts}^{(s)} K_{m+1}(\beta_{ws} a) + A_{44} E_{ts}^{(s)} X K_{m+1}(\beta_{ws} a) \} = 0 \quad (34)$$

ここで、 $A_{11} = \{(\beta_{ws})^2/2\} \{ia[2m-3+2V+f_1+m(m-1)/2(m-4+4V)+f_1]/(\beta_{ws})^2 + ia'[(m-1)(m-4+4V)-f_1+(\beta_{ws})^2]/\beta_{ws}a + l_1[f_1/m(m-1)/(\beta_{ws})^2 + 1] + (1/\beta_{ws}a)\}$

$$A_{12} = \{-(\beta_{ws})^2/2\} \{ia[3-2V-f_2-m(m-1)/(\beta_{ws})^2] - ia'[(m+1)(m+4-4V)-f_2+(\beta_{ws})^2]/\beta_{ws}a - l_2[f_2/m(m-1)/(\beta_{ws})^2 + 1] + (1/\beta_{ws}a)\}$$

$$A_{13} = \{-(\beta_{ws})^2/2\} \{ka[2m-3+2V-e_1'+m(m-1)/2(m-4+4V)-e_1]/(\beta_{ws})^2 - [(m-1)X(m-4+4V)+e_1+(\beta_{ws})^2]/\beta_{ws}a - l_3[ka'm(m-1)/(\beta_{ws})^2 + 1] - ia'/\beta_{ws}a\}$$

$$A_{14} = \{(\beta_{ws})^2/2\} \{ka[3-2V+e_1'+e_2'm(m-1)/(\beta_{ws})^2] + [(m+1)(m+4-4V)+e_2+(\beta_{ws})^2]/\beta_{ws}a + l_4[ka'm(m-1)/(\beta_{ws})^2 + 1] - ia'/\beta_{ws}a\}$$

$$A_{31} = \{-(\beta_{ws})^2/2\} \{ia[m-2+2V+m(m-1)/2(m-4+4V)+f_1]/(\beta_{ws})^2 + ia'[(m-1)(m-4+4V)+mf_1]/\beta_{ws}a + ml_1[ka(m-1)/(\beta_{ws})^2 - (1/\beta_{ws}a)]\}$$

$$A_{32} = \{-(\beta_{ws})^2/2\} \{ia[m+2-2V+f_2m(m-1)/(\beta_{ws})^2] - ia'[(m+1)(m+4-4V)-mf_2]/\beta_{ws}a + ml_2[ka(m-1)/(\beta_{ws})^2 - 1/\beta_{ws}a]\}$$

$$A_{33} = \{(\beta_{ws})^2/2\} \{ka[m-2+2V+m(m-1)/2(m-4+4V)-e_1]/(\beta_{ws})^2 - [(m-1)(m-4+4V)-me_1]/\beta_{ws}a - ml_3[ia(m-1)/(\beta_{ws})^2 + (ia'/\beta_{ws}a)]\}$$

$$A_{34} = \{(\beta_{ws})^2/2\} \{ka[m+2-2V-e_1'm(m-1)/(\beta_{ws})^2] + [(m+1)(m+4-4V)+me_2]/\beta_{ws}a - ml_4[ia(m-1)/(\beta_{ws})^2 + ia'/\beta_{ws}a]\}$$

$A_{21}, \dots, A_{24}$  および  $A_{41}, \dots, A_{44}$  については、総面の都合上省略する。

また、この条件より、 $m=0$  の項についても 4 元の連立一元方程式が得られ、 $m \neq 1$  として解くと次式となる。

$$F_{t0} \alpha^m = (-1/\sqrt{2m}) \sum_{s=1}^{\infty} (-mv/\mu \lambda_{ws}^2) \{ C_{ts}^{(s)} \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} (\cosh dws h - 1) \} \{ C_m(\lambda_{ws}) \} \varepsilon^{-2m} + (m-2) \varepsilon^{-2} - m + 1 \} + \{ C_m(\lambda_{ws}) \} \varepsilon^{-m-2} \{ \varepsilon^{2m} + (m-2) \varepsilon^2 - m + 1 \} \quad (35)$$

$$E_{t0} \alpha^m = (1/\sqrt{2m}) \sum_{s=1}^{\infty} (-mv/\mu \lambda_{ws}^2) \{ C_{ts}^{(s)} \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} (\cosh dws h - 1) \} \{ C_m(\lambda_{ws}) \} \varepsilon^{2m} - \varepsilon^2 \times (m+2) + m + 1 \} + \{ C_m(\lambda_{ws}) \} \varepsilon^{m-2} \{ \varepsilon^{-2m} - (m+2) \varepsilon^2 + m + 1 \} \quad (36)$$

$$D_{t0} \alpha^{m-2} = (1/m \sqrt{2m}) \sum_{s=1}^{\infty} (-mv/\mu \lambda_{ws}^2) \{ C_{ts}^{(s)} \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} (\cosh dws h - 1) \} \{ C_m(\lambda_{ws}) \} (m+2) \times \varepsilon^{-2m} - m^2 \varepsilon^2 + (m+1)(m-2) \} + \{ C_m(\lambda_{ws}) \} \varepsilon^{-m} \{ (m+2) \varepsilon^{2m} - m^2 \varepsilon^{-2} + (m+1)(m-2) \} \quad (37)$$

$$D_{t0}^{(2)} \alpha^{m-2} = (-1/m \sqrt{2m}) \sum_{s=1}^{\infty} (-mv/\mu \lambda_{ws}^2) \{ C_{ts}^{(s)} \sinh dws h + M_{ts}^{(s)} (\cosh dws h - 1) \} \{ C_m(\lambda_{ws}) \} (m-2) \times \varepsilon^{2m} + m^2 \varepsilon^{-2} - (m-1)(m+2) \} \quad (38)$$

ここで、 $\Omega_m = \varepsilon^{2m} + \varepsilon^{-2m} - 2 - m^2(\varepsilon^2 + \varepsilon^{-2} - 2)$

したがって、式(29), (30), (31), (32), (33), (34), (35) および式(36) の 8 種類無限連立一元方程式を解き、未知定数  $C_{ts}^{(s)}$ ,  $M_{ts}^{(s)}$ ,  $F_{ts}^{(s)}$ ,  $F_{ts}^{(s)}$ ,  $E_{ts}^{(s)}$ ,  $E_{ts}^{(s)}$ ,  $F_{t0}$  および  $E_{t0}$  を数値的に求めることになる。 $D_{t0}^{(2)}$  および  $D_{t0}^{(2)}$  は、 $C_{ts}^{(s)}$  および  $M_{ts}^{(s)}$  が求められれば、式(37) および式(38) により求められる。

## 5. 数値計算例

式の無次元化および数値計算を行う際に生じる荷落ちの影響を緩和し、反復法における解の収束を助けるために未知定数を次のように置き換える。

$$\begin{aligned} C_{ts}^{(i)} / \alpha^2 &= e^{-\alpha m h} \bar{C}_{ts} + \bar{M}_{ts}, \quad M_{ts}^{(i)} / \alpha^2 = e^{-\alpha m h} \bar{C}_{ts} - \bar{M}_{ts}, \quad F_{tm}^{(i)} I_m(\mu_b) / \alpha^2 = \bar{F}_{tm}^{(i)}, \\ F_{tm}^{(i)} I_m(\mu_b) / \alpha^2 &= \bar{F}_{tm}^{(i)}, \quad E_{tm}^{(i)} K_{m+1}(\mu_b a) / \alpha^2 = \bar{E}_{tm}^{(i)}, \quad \bar{E}_{tm}^{(i)} K_{m+1}(\mu_b a) / \alpha^2 = \bar{E}_{tm}^{(i)}, \\ D_{to}^{(i)} \alpha^{m-2} / q &= \bar{D}_{to}^{(i)}, \quad D_{to}^{(i)} \alpha^{m-2} / q = \bar{D}_{to}^{(i)}, \quad F_{to} Q^m / q = \bar{F}_{to}, \quad E_{to} Q^m / q = \bar{E}_{to} \end{aligned} \quad \left. \right\} \quad (39)$$

上記の未知定数を用いて8群の無限連立一次方程式、変位成分および応力成分の式を無次元化し、数値計算を行った。計算例として、扇形の外半径と内半径の比  $b/a = 8.0$ 、 $\theta$ が一定の2直線辺の長さと厚さの比  $d/h = 2.0$  扇形の中心角  $2\phi = \pi/2$  およびボアソン比  $\nu = 0.17$  で、荷重の載荷区間を  $C/d = 0.25$ 、 $\delta = \pi/16$  の場合の  $\theta = 0$  の面における  $\sigma_{rr}$ 、 $\sigma_{\theta\theta}$  および  $\sigma_{zz}$  の分布を、応力値を縦軸に、 $Z/h$  をパラメータ、 $r/a$  を横軸にとり、図-2 から図-4 に示した。厚板表面における  $\sigma_{rr}$  の値は、荷重作用域の境界で、大きな圧縮応力から引張応力に急変し、 $r=a$  ～  $r=3.625a$  と  $r=5.375a$  ～  $r=b$  の区間での分布状態が違っている。次に図-3 からは、厚板表面の荷重作用部分の  $\sigma_{\theta\theta}$  の値が大きくなり、また、 $r=a$  において、応力集中の傾向が生じていることが、図-4 からは、 $Z=0.8h$ 、 $Z=b$  で小さな値であるが  $Z=0$  が引張応力になることがわかる。

### 6. あとがき

扇形厚板を厳密な3次元弾性論に基づいて解析した結果、厚板理論による方法では充分な精度を期待できない厚板周辺あるいは荷重載荷部分の変形および応力状態を明らかにすることことができた。

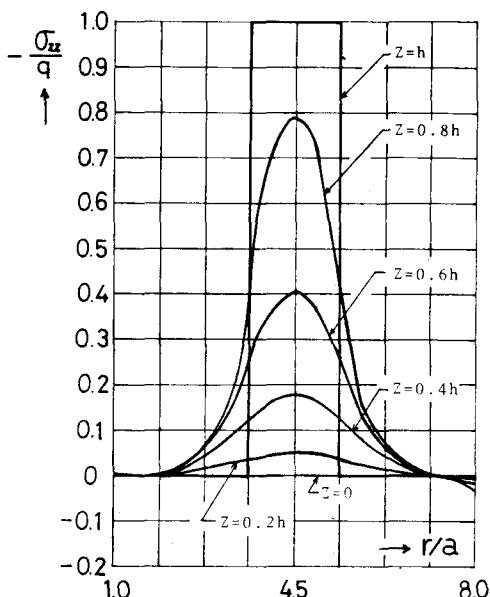


図-4  $\sigma_{zz}/q$  の分布

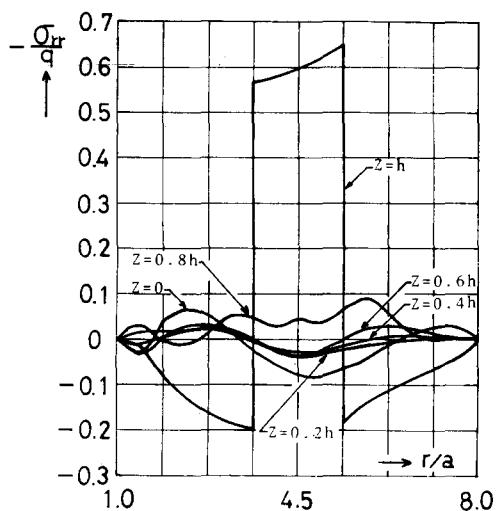


図-2  $\sigma_{rr}/q$  の分布

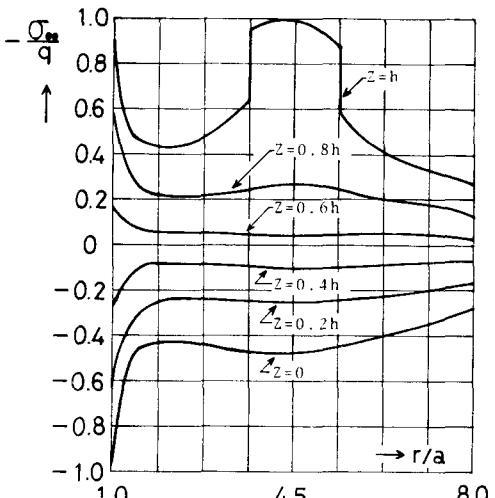


図-3  $\sigma_{\theta\theta}/q$  の分布