

# I-5 ト拉斯ひびき板に補剛された平板の 定和分交換による静的および動的解析

北見工業大学 正量 大島 優之  
北大工学部 同 能町 雄雄

## 1. まえがき

本研究は比較的薄い平板が斜張橋に直交するト拉斯により補剛される片面補剛平板(以下ト拉斯トフレートといふ)を対象として、平板上に載荷する静的および動的荷重に対する構造の弾性挙動を検討するものである。平板はト拉斯の格架に集中する節点により補剛されるので、理論的には格架の応力が無限大となるか、サニーナンの原理から、格架の近傍を考慮して近似的に応力の集中は起こらないものと仮定する。解析においては、平板とト拉斯部材が会合する格架でのみのりありを用いるが、平板の面内変形に対しては、格架を節点とする4角形有限要素式を適用する。また平板の面外変形を考慮する場合は、平板自身の曲げ剛性の効果をト拉斯構造へ鉛直方向剛性成分と重ね合せて考慮する方法を用いる。

## 2. 斜張橋にワーレントラスひびき板に補剛された ト拉斯トフレートの応力解析

### (1) 平板の面内変形

図2を参照して、平板の面内力  $S_{rs}^X, S_{rs}^Y$  とト拉斯の節点力との関係式を用いて、 $x, y = \bar{x}, \bar{y}$  とすれば、

$$S_{rs}^X + \frac{1}{2} N\left(\frac{r}{s}, \frac{r+1}{s}\right) - N\left(\frac{r}{s}, \frac{r-1}{s}\right) \alpha_1 = 0 \quad (1)$$

$$S_{rs}^Y + \frac{1}{2} N\left(\frac{r}{s}, \frac{r+\frac{1}{2}}{s}\right) - N\left(\frac{r}{s}, \frac{r-\frac{1}{2}}{s}\right) \alpha_2 = 0 \quad (2)$$

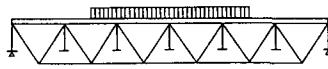
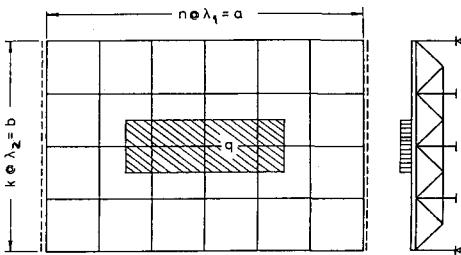


図1. ト拉斯トフレート

また  $S_{rs}^X, S_{rs}^Y$  は平面応力問題に対する長方形有限要素式を用い、格架を節点とする実験式を用いる。

$$S_{rs}^X = \left( \frac{N_1}{6\lambda_1} \Delta_r^2 \Delta_s^2 + \frac{Gt\lambda_1}{6\lambda_2} \Delta_s^2 \Delta_r^2 \right) U_{rs} + \frac{Gt}{4} \frac{1+v}{1-v} \Delta_r \Delta_s V_{rs} \quad (3)$$

$$S_{rs}^Y = \left( \frac{N_2}{6\lambda_2} \Delta_r^2 \Delta_s^2 + \frac{Gt\lambda_2}{6\lambda_1} \Delta_r^2 \Delta_s^2 \right) V_{rs} + \frac{Gt}{4} \frac{1+v}{1-v} \Delta_r \Delta_s U_{rs} \quad (4)$$

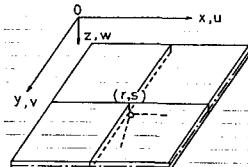


図2. 平板構造

係数、レは  $\rho = PY = CT$ ,  $\alpha_1 = \cos \theta_1$ ,  $\alpha_2 = \cos \theta_2$ ,  $\bar{\Delta}^2 = \Delta^2 + 6$   
 $\Delta^2 f(r) = f(r+1) - 2f(r) + f(r-1)$ ,  $\Delta f(r) = f(r+1) - f(r-1)$

また式(3), (4)において  $\rho = PY = CT$   $V=0$  とおけば、逆次積分により平板要素式が誇張した文献<sup>1)</sup>の結果と一致する。

### (2) ト拉斯部材力のりあり式

#### (i) $(r, s)$ 点での全直方向のりあり

$$\{N\left(\frac{r}{s}, \frac{r-1}{s}\right) + N\left(\frac{r}{s}, \frac{r+1}{s}\right)\} \beta_1 + \{N\left(\frac{r}{s}, \frac{r-\frac{1}{2}}{s}\right) + N\left(\frac{r}{s}, \frac{r+\frac{1}{2}}{s}\right)\} \beta_2 = -P_{rs} \quad (5)$$

$$\beta_1 = \sin \theta_1, \quad \beta_2 = \sin \theta_2$$

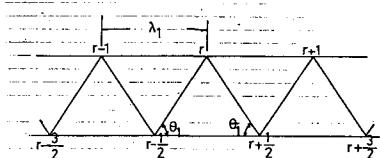


図3. ト拉斯構造

(ii)  $(r + \frac{1}{2}, s)$  舟 2a 水平方向の境界条件:

$$N\left(\frac{r+1}{s}, \frac{r+\frac{1}{2}}{s}\right) - N\left(\frac{r+1}{s}, \frac{r-\frac{1}{2}}{s}\right) + \frac{1}{2} N\left(\frac{r+\frac{1}{2}}{s}, r+1\right) - N\left(\frac{r+\frac{1}{2}}{s}, r\right) \alpha_1 = 0 \quad (6)$$

(iii)  $(r, s + \frac{1}{2})$  舟 2a 水平方向の境界条件:

$$N\left(\frac{r}{s+1}, \frac{r}{s+\frac{3}{2}}\right) - N\left(\frac{r}{s+1}, \frac{r}{s-\frac{1}{2}}\right) + \frac{1}{2} N\left(\frac{r}{s+\frac{1}{2}}, s+1\right) - N\left(\frac{r}{s+\frac{1}{2}}, s\right) \alpha_2 = 0 \quad (7)$$

(iv)  $(r + \frac{1}{2}, s)$  舟 2a 垂直方向の境界条件:

$$N\left(\frac{r+\frac{1}{2}}{s}, r\right) + N\left(\frac{r+\frac{1}{2}}{s}, r+1\right) = 0 \quad (8)$$

(v)  $(r, s + \frac{1}{2})$  舟 2a 垂直方向の境界条件:

$$N\left(\frac{r}{s+\frac{1}{2}}, s\right) + N\left(\frac{r}{s+\frac{1}{2}}, s+1\right) = 0 \quad (9)$$

以上より式(1)～(9)は部材力と節点変位の関係式を代入し、図1のトラストアーチに対する基礎方程式は次のようになります。

$$\begin{aligned} & \left( \frac{N_1}{6\lambda_1} \Delta_r^2 \bar{\Delta}_s^2 + \frac{Gt\lambda_1}{6\lambda_2} \Delta_s^2 \bar{\Delta}_r^2 - 2K_3 \alpha_1^2 \right) U_{rs} \\ & + \frac{Gt}{4} \frac{1+v}{1-v} \Delta_r \bar{\Delta}_s U_{rs} + K_3 \alpha_1^2 \Delta_r U_{r-\frac{1}{2}, s} \\ & + K_3 \alpha_1 \beta_1 \Delta_r W_{r-\frac{1}{2}, s} = 0 \end{aligned} \quad (10)$$

$$\begin{aligned} & \left( \frac{N_2}{6\lambda_2} \Delta_s^2 \bar{\Delta}_r^2 + \frac{Gt\lambda_2}{6\lambda_1} \Delta_r^2 \bar{\Delta}_s^2 - 2K_4 \alpha_2^2 \right) V_{rs} \\ & + \frac{Gt}{4} \frac{1+v}{1-v} \Delta_r \bar{\Delta}_s U_{rs} + K_4 \alpha_2^2 \nabla_s V_{r, s-\frac{1}{2}} \\ & + K_4 \alpha_2 \beta_2 \Delta_s W_{r, s-\frac{1}{2}} = 0 \end{aligned} \quad (11)$$

$$\begin{aligned} & K_3 \beta_1 \{ 4r U_{r-\frac{1}{2}, s} \alpha_1 + (\nabla_r W_{r-\frac{1}{2}, s} - 2W_{rs}) \beta_1 \} \\ & + K_4 \beta_2 \{ 4s V_{r, s-\frac{1}{2}} \alpha_2 + (\nabla_s W_{r, s-\frac{1}{2}} - 2W_{rs}) \beta_2 \} \\ & = - P_{rs} \end{aligned} \quad (12)$$

$$\Delta_r U_{rs} \alpha_1 - (\nabla_r W_{rs} - 2W_{r, s+\frac{1}{2}}) = 0 \quad (13)$$

$$\Delta_s V_{rs} \alpha_2 - (\nabla_s W_{rs} - 2W_{r, s+\frac{1}{2}}) = 0 \quad (14)$$

$$\begin{aligned} & K_1 \Delta_r^2 U_{r-\frac{1}{2}, s} + K_3 \alpha_1^2 (\nabla_r U_{rs} - 2U_{r, s+\frac{1}{2}}) \\ & - K_3 \alpha_1 \beta_1 \Delta_r W_{rs} = 0 \end{aligned} \quad (15)$$

$$\begin{aligned} & K_2 \Delta_s^2 V_{r, s-\frac{1}{2}} + K_4 \alpha_2^2 (\nabla_s V_{rs} - 2V_{r, s+\frac{1}{2}}) \\ & - K_4 \alpha_2 \beta_2 \Delta_s W_{rs} = 0 \end{aligned} \quad (16)$$

(3) 積分法変換による解.

式(10)～(16)は文字列で文庫<sup>4)</sup>の公式を用いて積分法変換を行なう。トラス下側の垂直接近  $W_{r+\frac{1}{2}, s}$ ,  $W_{r, s+\frac{1}{2}}$  の項を消去すると、基礎式は次のように5元連立方程式となる。

$$\left[ \begin{array}{ccccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} & 0 & a_{15} \\ a_{22} & a_{23} & 0 & 0 & 0 \\ a_{33} & a_{34} & a_{35} & 0 & 0 \\ a_{44} & a_{45} & 0 & 0 & 0 \\ \text{Sym} & & a_{55} & 0 & 0 \end{array} \right] \left[ \begin{array}{c} \bar{U}_{rs} \\ \bar{U}_{r+\frac{1}{2}, s} \\ \bar{W}_{rs} \\ \bar{V}_{r, s+\frac{1}{2}} \\ \bar{U}_{rs} \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ \bar{P}_3 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right]$$

-----(17)

$$\begin{aligned} a_{11} &= -\frac{Gt\lambda_1}{\lambda_2} \bar{D}_m \bar{D}_i - \frac{N_1}{\lambda_1} \bar{D}_m \bar{D}_i \\ & - 2K_3 \alpha_1^2 \cos^2 \frac{m\pi}{2n}, \quad a_{12} = 2K_3 \alpha_1^2 \cos \frac{m\pi}{2n} \\ a_{13} &= K_3 \alpha_1 \beta_1 \sin \frac{m\pi}{n}, \quad a_{15} = -Gt \frac{1+v}{1-v} \sin \frac{m\pi}{n} \sin \frac{i\pi}{k} \\ a_{22} &= -(K_1 \bar{D}_m + 2K_3 \alpha_1^2), \quad a_{23} = -2K_3 \alpha_1 \beta_1 \sin \frac{m\pi}{2n} \\ a_{33} &= -2K_3 \beta_1^2 \sin^2 \frac{m\pi}{2n} - 2K_4 \beta_2^2 \sin^2 \frac{i\pi}{2k}, \\ a_{34} &= -2K_4 \alpha_2 \beta_2 \sin \frac{i\pi}{2k}, \quad a_{35} = K_4 \alpha_2 \beta_2 \sin \frac{i\pi}{k} \\ a_{44} &= -(K_2 \bar{D}_i + 2K_4 \alpha_2^2), \quad a_{45} = 2K_4 \alpha_2^2 \cos \frac{i\pi}{2k} \\ a_{55} &= -\frac{Gt\lambda_2}{\lambda_1} \bar{D}_m \bar{D}_i - \frac{N_2}{\lambda_2} \bar{D}_m \bar{D}_i - 2K_4 \alpha_2^2 \cos^2 \frac{i\pi}{2k} \end{aligned}$$

$$\bar{D}_m = 1 - \frac{\bar{D}_m}{6}, \quad \bar{D}_i = 1 - \frac{\bar{D}_i}{6}, \quad \bar{D}_m = 2(1 - \cos \frac{m\pi}{n})$$

$$\bar{D}_i = 2(1 - \cos \frac{i\pi}{k}), \quad \bar{P}_3 = -\bar{P}_{rs}$$

変位、荷重の記号の上につけた波形記号は積分法変換の像(実)数であることを示しています。

また平板の面外変形に対する剛性を考慮する場合には(17)式の第3行の右辺  $-P_{rs}$  のかわりに

$$\bar{P}_3 = -\bar{P}_{rs} + \lambda_2 \lambda_3 D^* \bar{W}_{rs} \quad (18)$$

$$\text{ただし } D^* = \frac{Ept^3}{12(1-v^2)} \left\{ \left(\frac{in}{n}\right)^2 + \left(\frac{iv}{k}\right)^2 \right\}^{\frac{1}{2}}$$

となる。

以上F1)式(17)を代数的に解き、積分法変換

を行なえば、各格架の変位が得られ、これを利用して応力も計算することができます。

#### (4) 数値計算例

図1の構造に次し、等分布荷重が満載した場合の格架のたわみ  $w$ 、X方向応力  $\sigma_x$ 、全軸力、下弦軸力を示すと図4, 5, 6, 7 に示されています。

用いた断面諸元は次のようになります。

$$E_p = E = 2.1 \times 10^6 \text{ kg/cm}^2, K_1 = EA_{d1}/\lambda_1, K_2 = EA_{d2}/\lambda_2, K_3 = EA_{d1}/\lambda_{d1}, K_4 = EA_{d2}/\lambda_{d2}, V = 0.3, A_{d1} = A_{d2} = 50 \text{ cm}^2, A_{e1} = A_{e2} = 80 \text{ cm}^2, \lambda_1 = \lambda_2 = 100 \text{ cm}, t = 10 \text{ mm}, \theta_1 = \theta_2 = \pi/3, n = k = 16, g = 0.1 \text{ kg/cm}^2$$

図4の印は平板の面外剛性を無視した場合、4印は考慮した場合の結果を示しています。

3. 走行荷重によるトラストフレームの動的応答解析<sup>8)</sup>

#### (1) 理論根充要

図8のように両端単純支持の多段のクロスタイヤナリットラスにFリ、一方間に補剛材があり平板上を单一集中荷重が走行する場合について考え方を二方向に補剛材のない場合と同様に計算します。

平板の基礎式としては、帯板要素法を用い、横断面方向には平板の曲げ剛性に対する力が伝達されるものとする。また部数の項数は近似的にトラスの格間数と一致する数を取り、トラスに対する橋軸方向の定和令変換と重ね合せを解折できるものとする。

また横断方向にもトラスが等間隔で配置されるとして、定和令変換をする構造を考えます。

トラスについては、同じく様の剛性の他に棒部材の質量による慣性力を斜

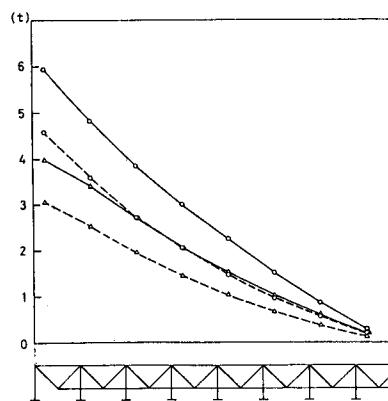


図7 斜弦軸力(X方向)

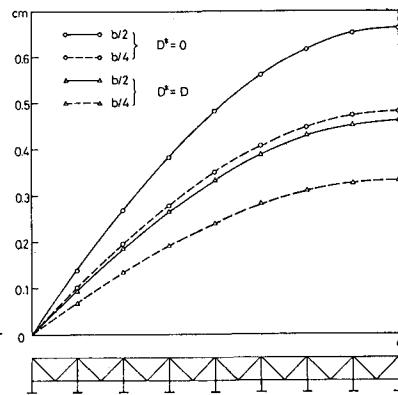


図4 垂直たわみ  $w$

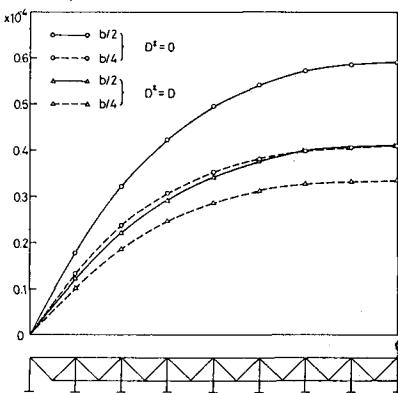


図5 X方向応力 ( $\sigma_x/E_p$ )

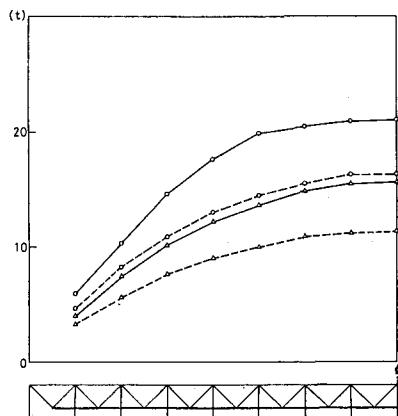


図6 下弦軸力(X方向)

mass、橋軸方向には Lumped mass とし、節点に集中して考慮し、つりあひ式を取め、上格架につけた平板の面内剛性、面外剛性との重ね合せも考慮する。

このようにして、全構造に対する動的基本式は、定和令変換の結果、次のようになります。

$$[K_{st}] \dot{\bar{U}} + [M_{st}] \frac{d^2}{dt^2} \dot{\bar{U}} = \dot{\bar{F}} \quad \cdots (19)$$

左辺の  $[K_{st}]$ ,  $[M_{st}]$  はそれぞれ全構造素のそれより剛性をより質量マトリックス  $\bar{U}$  の  $\dot{\bar{U}}$ ,  $\ddot{\bar{U}}$  は部分変換後のそれより質量と荷重の倍率係数マトリックスである。

式(19)は集中荷重が一定速度で節線上を走行する場合について、一般解と特殊解に分け、初期静止条件  $t=0$  で  $\dot{u}(t)=\ddot{u}(t)=0$  を考慮して角速度  $\omega$  が一定で、 $\tau=1$  の場合に解く。解を取めるところである。

## (2) 数値計算

図8の構造に対して、荷重  $P=20t$  が速度  $V$  で走行する場合の応答位置、速度、加速度を支間、幅員中央点  $x=7.5$  における結果を図9、10、11に示す。図中実験結果は  $V=60 \text{ km/h}$ 、破線は  $100 \text{ km/h}$  の場合を示す。

用いた断面諸元は次のようなものである。

$$A_u = 80 \text{ cm}^2, A_v = 40 \text{ cm}^2, A_d = 60 \text{ cm}^2, A_g = 60 \text{ cm}^2, \\ \lambda_1 = 3 \text{ m}, \lambda_2 = 2 \text{ m}, \text{ 平板は RC Slab, } n=1 \\ t = 25 \text{ cm}, \lambda_3 = 2 \text{ m}, k = 8, n = 16$$

この構造の一次固有振動数は  $1.9 \text{ Hz}$  である。

図8には128のモデルを示している。

## 4. まとめ

以上のように平板とトラスの合成立体構造に集中力変換を適用して、規則性のある構造への応用の有用性を確かめた。

手法により計算量が大幅に省略することができる。

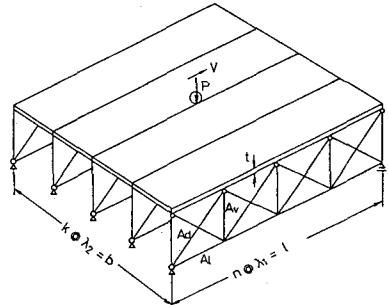


図8 一方向トラストラート

## 参考文献

- 1) 能町・松岡・大島・坂本：土木学会北海道支部研究発表会論文集，第29号，1973.
- 2) 能町・松岡・大島：日本鋼構造協会第5回研究発表会論文集，マテリカルス構造解析法研究発表会論文集，1971
- 3) Nomachi, Matsuoka, Ohshima: 土木大記要, Vol.8, No. 1, Oct. 1973.
- 4) Nomachi, Matsuoka, Proc. of 20th Japan Nat. Congr. for Appl. Mech. 1970
- 5) Matsuoka, Nomachi; Theoretical and Applied Mechanics, Vol. 23, 1975
- 6) Nomachi: 土木大記要, Vol. 4, No. 1, 1962.
- 7) Davies: Space Trusses, Wiley, 1967.
- 8) 大島・能町・角田：土木学会北海道支部論文報告集，第35号，1979.
- 9) 大島・能町・角田：土木学会第34回年次学術講演会概要集，1979. 加工部

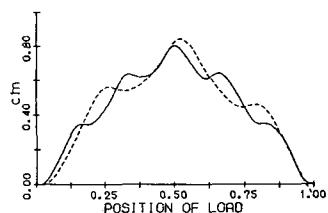


図9 位置の応答

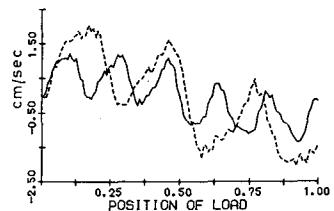


図10 速度の応答

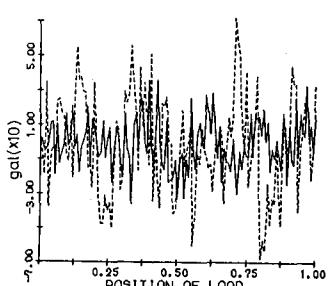


図11 加速度の応答