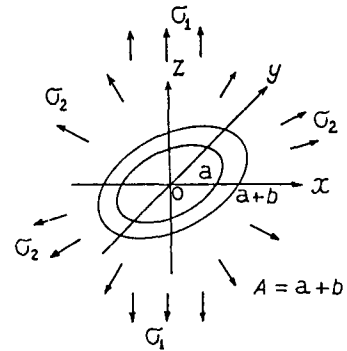


き裂周辺で有限な応力集中を構成する応力関数による J 積分について

岐阜大学 工・土木工学専攻 学生員 ○藤井康寿
 華北水利水电学院 正会員 段 樹金
 岐阜大学 工・土木工学科 正会員 中川建治

1. まえがき

本研究は、図-1に示すような半径 a 、厚さ 0 の円盤状クラックを含む3次元無限体が引張りを受けて有限な応力集中を生じるような応力関数を導き、破壊メカニズムを解明する上で重要な解析的な手段であるエネルギー解放率 (J 積分) においてどのようなようになるかを検討している。ここで、応力集中を有限化する手法は重み $\rho(a)$ を乗じつつクラックの半径 r 方向に沿って区間 $(a, a+b)$ にわたって積分することによって得られる¹⁾。



2. J の導き方

半径 a 、厚さ 0 ($Z=0$) の円盤状クラックの引張り問題の応力関数と変位関数に本研究の特徴である重み $\rho(t)$ ($a < t$ とする) を乗じて積分する。その結果、図-2に示すような重み $\rho(t)$ の相違による応力分布が、プロセスゾーン ($a, a+b$) において、それぞれ図-3に示すようなものとなる。この Z 方向の応力 $\sigma_{zk}(r:a, b)$ と変位 $\omega_k(r:a, b)$ を用いてエネルギー解放率 J を導く。

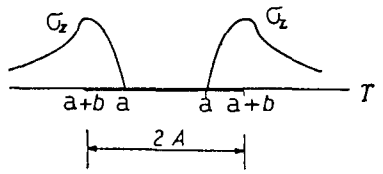


図-1 円盤状クラックの座標

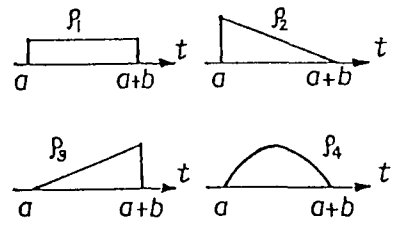


図-2 重み関数 $\rho_k(t)$ の形状

1) 領域 $|r| < a$ で円盤状クラックを持ち、無限遠方で一様引張り応力 σ_0 を受けている無限体が、同時にクラック部分でも一様応力 σ_0 を受けているなら完全に一様な応力を受けるクラックのない無限体とみなすことができる。

2) 無限遠方の応力はそのままにしてクラック部分の作用応力(始めは σ_0) を緩やかに変化させて領域 $|r| < a$ で応力は 0 、領域 $a < |r| < a+b$ で応力 $\sigma_{zk}(r:a, b)$ は図-3になるようにする。この場合に開口変位は、 0 より $\omega_k(r:a, b)$ へ変化する。このとき、クラック部分で解放される全ポテンシャルエネルギーを W_k とすると次のようになる。

$$W_k(r:a, b) = W_{k1}(r:a, b) + W_{k2}(r:a, b)$$

$$W_{k1}(r:a, b) = 2\pi\sigma_0 \int_0^{a+b} \omega_k(r:a, b) dr$$

$$W_{k2}(r:a, b) = 2\pi \int_a^{a+b} r \omega_k(r:a, b) \sigma_{zk}(r:a, b) dr$$

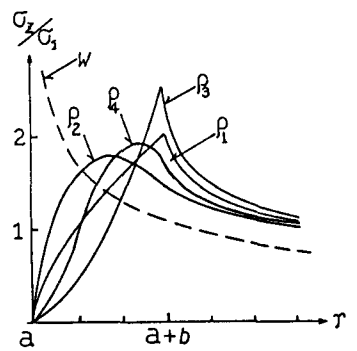


図-3 重み関数 $\rho_k(t)$ による応力分布

エネルギー解放率 J とは、クラック開口長さ a が変化することによる全ポテンシャルエネルギー W_k の変化率(3次元の場合、単位体積当たり)であるが、本研究では従来のクラック(長さ a)と応力度と開口変位が存在するプロセスゾーン(長さ b)を設定しているので従来のクラック(b 一定)進展に対する W_k の変化率 J_{ak} とプロセスゾーン(a 一定)進展に対するもの J_{bk} を次のように定義する。

$$J_{ak} = \frac{1}{2} \frac{\partial W_k}{\partial a}, \quad J_{bk} = \frac{1}{2} \frac{\partial W_k}{\partial b}$$

一般に3次元弾性体問題における J は、

$$J_I = \frac{(1-2\nu)}{\pi G} (\sigma_1 - \sigma_c)^2 a^2$$

となっているので²⁾、本研究におけるプロセスゾーンがない状態(b 一定)、すなわち、従来のクラック問題の J を表している。したがって、重み関数 $\rho_1(t) \sim \rho_3$ に対しての応力と変位から J_{ak} と J_{bk} を計算して J_I の比率($\sigma_c = 0$ と仮定)としてまとめて図-4に示す。図中の実線は、 b を一定として a を変化させた J_a であり、点線は a を一定として b を変化させた J_b である。

3. むすび

本研究は重み積分法を円盤状クラックを解くことに拡張して、ある応力を受けている弾性体の解として何の不都合な点も持たない解を導いている。しかし、実験データをもとにして破壊規準を表す1つの指標として J 積分を扱う場合、本研究のモデルは従来の解と異なり、図-3に示すように開口変位と応力の共存部分を設定してあるので、エネルギー論的に従来の解と大きな相違があっては好ましくないと思われる。すなわち、従来のWestergarrdの応力関数による J と筆者等の外力に比例し、緩やかに立ち上がる2つの特性を持つ応力関数の J とが現実のものとして飛躍しては不合理であるので検討を試みた。

その結果、図-4から次のような結論を得た。

- 1) $b/a = 0$ では、従来のクラックへ収束するので $J_a = 1$ は当然の結果である。
- 2) J 積分の結果、変化率が連続的に変わるので不自然ではない。

著者等が提案した応力関数は数学的なモデルであり、物理的な意味で詳細な理論づけをしていない。したがって、将来の展望としてプロセスゾーン b は仮定した値でどの重み $\rho_k(t)$ が材料の破壊特性にあっているかを実験データと照合して検討する必要がある。

【参考文献】

- 1) 段 樹金・兒嶋弘行・中川建治：土木学会論文報告集、第374号/1-6, 1986
- 2) H. Miyamoto: Three-dimensional problems in the theory of elasticity (in Japanese), Syokabo, Tokyo(1979)
- 3) 藤井康寿・矢崎博芳・中川建治：土木学会第41回年次学術講演会概要集I, pp. 497~498

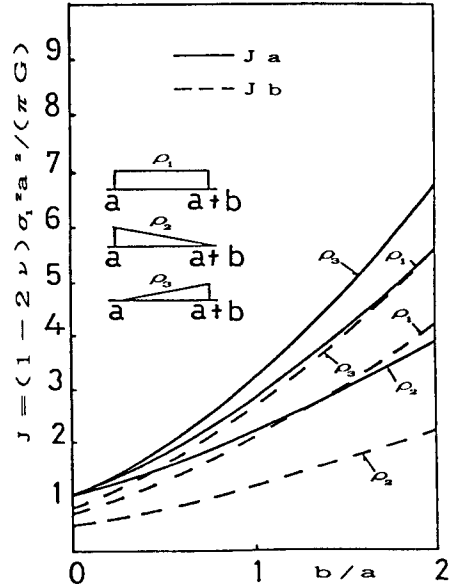


図-4 エネルギー解放率(3次元) J の比率($\sigma_c = 0$ と仮定)としてまとめて図-4に示す。図中の実線は、 b を一定として a を変化させた J_a であり、点線は a を一定として b を変化させた J_b である。