

線形粘弾性基礎上の長方形板の垂れ解析

文部省工農部 正員 圓田惠一郎

" " 小林吉修

" " 学生員 石尾年光

1. まえがき 既にわかれいは線形粘弾性基礎上の板の境界条件をもつ板の解式と板の振動より専らから固有関数を用いて求め、静荷重の下での板の挙動の時間的変化を明らかにした。本報告は矩形板、無限帯板について同様に固有関数を用いて解析したものである。

2. 解式について ここでは矩形板は相対二辺単純支持、他の二辺が任意の境界条件をもつ場合を取り扱い、無限帯板は両縁が任意の境界条件をもつ場合を取り扱う。併し、2、固有関数展開は矩形板について Levy タイプの式、無限帯板について Leibniz の式と表示式、無限帯板についての積分表示式となる。一例として 2 边二辺単純支持、二辺自由の矩形板(図1)、両縁自由の無限帯板(図2)の固有関数上、振動方程式を示す。

矩形板

図1 矩形板

x

y

図2 無限帯板

x

y

A.C: Arbitrary Condition S: Simply support

無限帯板

$$1) \Delta_{mn}^2 > (\pi/2)^2 \text{ のとき}$$

$$F_{mn1}(x) = \frac{\sinh \frac{\Delta_1}{B} x + \sinh \frac{\Delta_2}{B} x}{\Delta_{mn} \sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1} - \frac{\Delta_1 \sinh \frac{\Delta_1}{B} x - \Delta_1 \sinh \frac{\Delta_2}{B} x}{\Delta_{mn} \sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1} \quad (1.a)$$

$$\frac{\sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 \cdot \sinh \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2}{\cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 \cdot \cosh \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2 - 1} + \frac{2 \Delta_1 \Delta_2 \sinh^2 \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1}{\Delta_1^2 \sinh^2 \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \Delta_1^2 \sinh^2 \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2} = 0 \quad (2.a)$$

$$\text{たゞ } L, \Delta_1 = \sqrt{b^2 \Delta_{mn}^2 + m^2 \pi^2}, \Delta_2 = \sqrt{b^2 \Delta_{mn}^2 + n^2 \pi^2}$$

$$\Delta_{mn} = \Delta_1^2 - m^2 \pi^2, \delta_{mn} = \Delta_2^2 - n^2 \pi^2, V: \text{荷重}, U: \text{変位}$$

$$2) \Delta_{mn}^2 < (\pi/2)^2 \text{ のとき}$$

$$F_{mn2}(x) = \frac{\sinh \frac{\Delta_1}{B} x - \sinh \frac{\Delta_2}{B} x}{\Delta_{mn} \sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1} - \frac{\Delta_1 \sinh \frac{\Delta_1}{B} x - \Delta_1 \sinh \frac{\Delta_2}{B} x}{\Delta_{mn} \sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1} \quad (3.a)$$

$$\frac{\sinh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 \cdot \sinh \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2}{\cosh \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 \cdot \cosh \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2 - 1} - \frac{2 \Delta_1 \Delta_2 \sinh^2 \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1}{\Delta_1^2 \sinh^2 \frac{\Delta_1}{B} \Delta_1 - \Delta_1^2 \sinh^2 \frac{\Delta_2}{B} \Delta_2} = 0 \quad (4.a)$$

$$\text{たゞ } L, \Delta_1 = \sqrt{m^2 \pi^2 + b^2 \Delta_{mn}^2}, \Delta_2 = \sqrt{n^2 \pi^2 + b^2 \Delta_{mn}^2}$$

$$\Delta_{mn} = \Delta_1^2 - m^2 \pi^2, \delta_{mn} = \Delta_2^2 - n^2 \pi^2$$

$$1) \Delta_{mn}^2 > \beta^2 \text{ のとき}$$

$$F_{mn}(x) = \cosh \Delta_1 x + \frac{\sinh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_2}{\sinh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1} \cdot \cosh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1 x \quad (1.b)$$

$$\frac{\Delta_1 \tanh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1}{\Delta_1 \tanh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_2} + \frac{\Delta_2^2}{\Delta_1^2} = 0 \quad (2.b)$$

$$\text{たゞ } L, \Delta_1 = \sqrt{\Delta_{mn}^2 + \beta^2}, \Delta_2 = \sqrt{\Delta_{mn}^2 - \beta^2}$$

$$\Delta_m = \Delta_1^2 - \beta^2, \Delta_M = \Delta_2^2 + \beta^2, V: \text{荷重}, U: \text{変位}$$

$$2) \Delta_{mn}^2 < \beta^2 \text{ のとき}$$

$$F_{mn}(x) = \cosh \Delta_2 x - \frac{\sinh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_2}{\sinh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1} \cdot \cosh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1 x \quad (3.b)$$

$$\frac{\Delta_1 \tanh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_1}{\Delta_1 \tanh \frac{\Delta_1}{2} \Delta_2} - \frac{\Delta_2^2}{\Delta_1^2} = 0 \quad (4.b)$$

$$\text{たゞ } L, \Delta_1 = \sqrt{\beta^2 + \Delta_{mn}^2}, \Delta_2 = \sqrt{\beta^2 - \Delta_{mn}^2}$$

$$\Delta_m = \Delta_1^2 - \beta^2, \Delta_M = \Delta_2^2 - \beta^2$$

これらは固有関数を用いた Winkler 基礎上の矩形板、無限帯板のたわみは次式のように表される。ここで Γ は 1 边の係数である。

$$W = \sum_{l=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{Q_{mn}}{\Delta_{mn}^2 + k} \cdot F_{mn1}(x) \cdot \sin \frac{m\pi}{B} y \quad (5.a)$$

$$Q_{mn} = \int_0^a \int_0^b q(x, y) \cdot F_{mn1}(x) \cdot \sin \frac{m\pi}{B} y dx dy / \frac{1}{2} \int_0^a F_{mn1}^2(x) dx$$

$$W = \sum_{l=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \int_0^{\infty} \frac{Q_{mn}}{\Delta_{mn}^2 + k} \cdot F_{mn}(\beta, x) \cos \beta y d\beta \quad (5.b)$$

$$Q_{mn} = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \left[\int_0^{\frac{\pi}{2}} q(x, y) \cdot F_{mn}(\beta, x) \cos \beta y dx dy \right] \left[\int_0^{\frac{\pi}{2}} F_{mn}^2(\beta, x) d\beta \right] d\beta$$

射影原理 に従っては粘弹性解に Laplace 变換を施して式(5-a), (5-b)にあたり
 $\bar{q}_{mn} \rightarrow \bar{q}_{mn}(s)$, $k \rightarrow \bar{k}(s)$ としておいたところの式(6-a), (6-b)に代入して基盤換算するか所望の解の式が得られる。荷重が時間依存しない場合で、基礎が Kelvin モデルで表わされる場合は、 $\bar{q}_{mn}(s) = q_{mn}/s$, $\bar{k}(s) = k(1+Ts)$ でありこれを代入してときの解式を示せば次のようになる。

矩形板:

$$W = \frac{1}{D} \sum_{l=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{q_{mn}}{\alpha_{mn}^4 + 1/k^4} \cdot F_{mn}(x) \cdot \sin \frac{m\pi y}{b} \cdot \left\{ 1 - \exp \left[-(1 + (\alpha_{mn} \cdot k)^2) \frac{t}{T} \right] \right\}, \quad k^4 = D/k \quad (6-a)$$

無限端板:

$$W = \frac{1}{D} \sum_{l=1}^{\infty} \int_0^{\infty} \frac{q_{ml}}{\alpha_{ml}^4 + 1/k^4} \cdot F_{ml}(x) \cdot \cos by \, db \left\{ 1 - \exp \left[-(1 + (\alpha_{ml} \cdot k)^2) \frac{t}{T} \right] \right\}, \quad k^4 = D/k \quad (6-b)$$

他のモデルの場合についても同様にして求めることができる。ところで式(6-b)の無限積分を解析的に求めたために、固有値 α_{ml} を B の関数表示する必要があるが式(2-b)と(4-b)よりこの関数形を決定することは非常に困難である。したがって、式(6-b)を Simpson 公式により数值積分することを考える。どうすれば B の幅 ΔB の離散的変化に対する α_{ml} を数値的に求めることができる十分である。

3. 数値計算例

一例として Kelvin 基礎上の二辺単純支持二辺固定の矩形板 ($a=b$ とする)、角銀固定の無限端板に集中荷重が作用する場合について計算を行ったものを図3、図4に示した。 $a/k = a/\sqrt{b/D} = 3.0$ とした。左側 $t=0$ におけるたわみは 0 であり以後ゆるやかに収束する。最終状態 ($t \rightarrow \infty$) は Winkler 基礎上のたわみの値に相当する。また無限端板では板幅の $1/2$ だけ離れるところは 0 となる。

他の基礎モデルの場合の図は省略するが、図3、図4は各自の計算結果である。

4. 参考文献

用語

- 1) 園田・小林・石尾: 線形粘弹性地盤工の解析、昭和 52 年度関西支部
- 2) 齋谷・小泉・佐藤: 集中荷重作用下の角銀固定の無限端板、機械学会論文集 329 (1974)

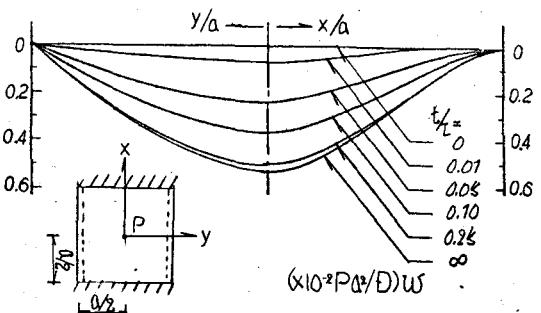


図3 Kelvin 基礎上の矩形板のたわみ

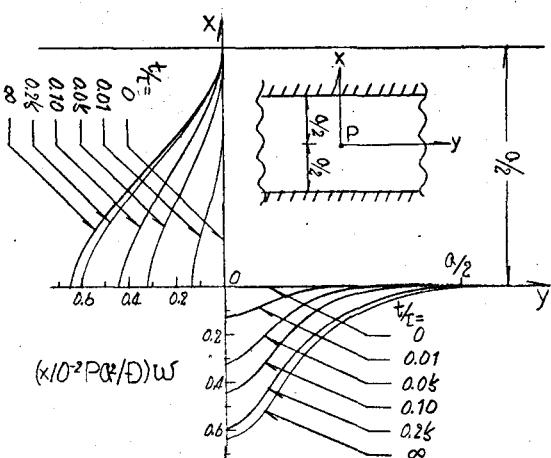


図4 Kelvin 基礎上の無限端板のたわみ