

# 衝撃荷重を受ける厚円盤の応力波伝播解析

大阪市立大学工学部 正員 小林 治俊, 園田恵一郎  
大阪市立大学大学院 学生員 ○山本 新, 中岡 健一

## 【1】まえがき

先に<sup>1)</sup>, 滑床上の軸対称厚円盤が衝撃荷重を受ける場合を三次元動弾性理論に基づき固有関数展開法による解析を行い, 応力波伝播特性を明らかにした. 本報告では曲げ変形の効果を考慮し, 下面が自由な場合を解析し, その応力波伝播特性を検討するものである.

## 【2】解析方法

取り扱う軸対称円盤の座標系を図1に示す. 等方性軸対称問題の運動方程式は次式で与えられる.

$$\left. \begin{aligned} G \left[ \Delta u + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e}{\partial r} - \frac{u}{r^2} \right] &= \rho \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \\ G \left[ \Delta w + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e}{\partial z} \right] &= \rho \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (1)$$

ここに,  $G$ =せん断弾性係数,  $\nu$ =ポアソン比,  $\rho$ =密度,  
 $t$ =時間,  $\Delta$ =ラプラシアン,  $e=(\partial u/\partial r)+(u/r)+(\partial w/\partial z)$

境界条件は, 次に様に表せる.

$$\left. \begin{aligned} w = \sigma_z &= 0 & (r=b) \\ \sigma_z = -f(t)q(r), \tau_{rz} &= 0 & (z=-h/2) \\ \sigma_z = \tau_{rz} &= 0 & (z=+h/2) \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (2)$$

さて式(1)の解を準静的解( $u^s, w^s$ )と動的解( $u^d, w^d$ )に

分けて式(3)の様に表す.

$$u(r, t) = u^s(r, t) + u^d(r, t), \quad w(r, t) = w^s(r, t) + w^d(r, t) \quad \dots \dots \dots \quad (3)$$

ただし,  $r=(r, z)$ .  $u^s, w^s$ は境界条件を満たし次式で表される.

$$u^s(r, t) = f(t) \sum_{m=1}^{\infty} U_m^s(z) J_1(\alpha_m r), \quad w^s(r, t) = f(t) \sum_{m=1}^{\infty} W_m^s(z) J_0(\alpha_m r) \quad \dots \dots \dots \quad (4)$$

$u^d, w^d$ は未定時間関数 $Q_{mn}(t)$ と固有関数 $U_{mn}(r), W_{mn}(r)$ により式(5)の様に置く.

$$\left. \begin{aligned} \{u^d(r, t)\} &= \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} Q_{mn}(t) \begin{cases} U_{mn}(r) \\ W_{mn}(r) \end{cases} & \text{ただし, } U_{mn} = U_{mn}(z) J_1(\alpha_m r) \\ \{w^d(r, t)\} &= \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} Q_{mn}(t) \begin{cases} U_{mn}(r) \\ W_{mn}(r) \end{cases} & W_{mn} = W_{mn}(z) J_0(\alpha_m r) \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (5)$$

式(4), (5)において,  $J_i(\cdot)$ は*i*次のベッセル関数,  $\alpha_m$ は $J_0(\alpha_m b)=0$ の*m*次の根である.

式(4), (5)を式(1)に代入し,  $u^s, w^s$ と $u^d, w^d$ が満足する次式:

$$\left. \begin{aligned} G \left[ \Delta u^s + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e^s}{\partial r} - \frac{u^s}{r^2} \right] &= 0 \\ G \left[ \Delta w^s + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e^s}{\partial z} \right] &= 0 \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (6)$$

$$\left. \begin{aligned} G \left[ \Delta U_{mn} + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e_{mn}}{\partial r} - \frac{U_{mn}}{r^2} \right] &= -\rho p_{mn}^2 U_{mn} \\ G \left[ \Delta W_{mn} + \frac{1}{1-2\nu} \frac{\partial e_{mn}}{\partial z} \right] &= -\rho p_{mn}^2 W_{mn} \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (7)$$

ただし,  $p_{mn}$ は固有円振動数, を考慮して式を変形し, その後固有関数の直交性を利用すれば未定時間関数 $Q_{mn}(t)$ に関する次の2階の微分方程式を得る( $\cdots = d^2/dt^2$ ).

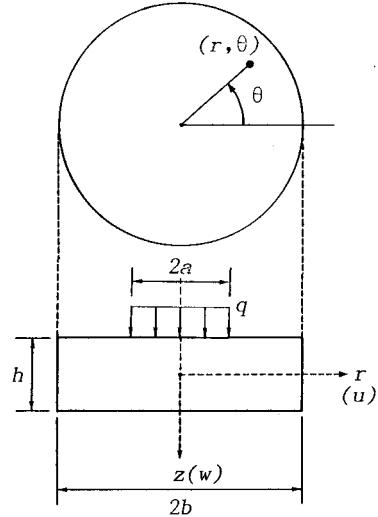


図1 座標系

