

高次成分を考慮した片持矩形板の静的・動的解析

吳工専・土木工学科 ○丸上晴朗
山梨大・工・土木科 平島健一

1. 緒言

片持矩形板の解法は解析解と求め方法と数値解によるものとに大別できる。前者の方法と用いた研究には藤町¹⁾, Koiter²⁾, Coull³⁾, Zhang⁴⁾, Lee⁵⁾等が挙げられ、後者によるとしては、例としては有限要素法によるもの⁶⁾, 差分法による Nash⁷⁾の研究がある。Lee⁵⁾は高異方性板と対象として、著者の一人によると平板の2次元化した一般化高次理論と類似の定式化過程を適用し、それと板幅方向(X_3 方向)への固有値展開によって、より3次元化した基礎式をもととし、近似解法を用いた解析解を得て⁵⁾。すなはち、該等の研究は平板の筋直変位 $E_{2,3}$ の未定項の和と並んで3rd-orderの解析であるが、本研究では片持矩形板の一般的な解法と確立するための手はじめとして3rd-orderの解法やその他の手法による具体的な数値結果の比較検討を目的として⁸⁾、断面の都合上、⁹⁾ここで前者の3rd-orderの解析過程の概要とその数値例を示すことにする。

2. 2次元化した曲げ振動方程式の1次元方程式への変換

片持矩形板の座標系と寸法を Fig. 1 のようく定めよ。また以下使用する記号は次のようく定義する。 $U_2^{(0)}$: X_2 方向への板の筋直変位(たわみ), $T_1^{(0)}, T_2^{(0)}$: X_1, X_3 軸に沿う曲げモーメント, $T_5^{(0)}$: ウオブモーメント, $T_4^{(0)}, T_6^{(0)}$: 断面内に作用する筋直方向せん断力, ρ : 板密度, Y_{ij} : 异方性定数。なお数値化として $\frac{\partial^2 U_2^{(0)}}{\partial X_1 \partial X_3} = U_{2,13}^{(0)}$, $\frac{\partial^2 U_2^{(0)}}{\partial X_3^2} = U_{2,33}^{(0)}$ 等を用いよ。2次元化した平板理論の一般式から、一二三の過程を経て、 $T_1^{(0)}, T_2^{(0)}, T_5^{(0)} \in U_2^{(0)}$ に表示するべき次元のようく与えられ。

$$\left. \begin{aligned} T_1^{(0)} &= -\frac{E^3}{12} (Y_{11} U_{2,11}^{(0)} + Y_{12} U_{2,13}^{(0)} + 2Y_{15} U_{2,15}^{(0)}), \\ T_2^{(0)} &= -\frac{E^3}{12} (Y_{15} U_{2,11}^{(0)} + Y_{35} U_{2,33}^{(0)} + 2Y_{55} U_{2,15}^{(0)}). \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \quad (1)$$

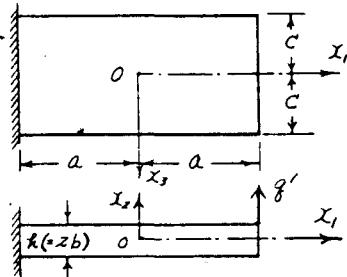


Fig. 1 Geometry of Cantilever Plate.

平板曲げの振動(屈動)方程式は次式で表されよ。なお、 g は板面上の上載分布荷重である。

$$T_{1,11}^{(0)} + 2T_{5,13}^{(0)} + T_{3,33}^{(0)} + g = \rho h U_2^{(0)} \dots \dots \dots \quad (2)$$

なお等方性板の場合には Y_{ij} は等方性係数 E 、ボアソン比 ν を用いて次のようく表せよ。

$$Y_{11} = Y_{33} = E/1-\nu^2, \quad Y_{13} = \nu E/1-\nu^2, \quad Y_{55} = E/(2(1+\nu)), \quad Y_{15} = Y_{35} = 0 \dots \dots \dots \quad (3)$$

したがって、等方性の場合は(2)は等方性係数 $U_2^{(0)}$ を用いて次のように表せよ。

$$D(U_{2,1111}^{(0)} + 2U_{2,1133}^{(0)} + U_{2,3333}^{(0)}) + \rho h U_2^{(0)} = g, \quad D = E h^3 / 2(1-\nu^2) \dots \dots \dots \quad (4)$$

式(2)または(4)の解で $X_1 = \pm a$, $X_3 = \pm C$ は曲げモーメント $T_1^{(0)}$ とせん断力 $T_5^{(0)}$ が零となる。せん断力、たわみ等に沿う3次元展開は簡単のため満足する式と直接求めよ。これは一般的な問題であるので、 $=$ では板幅方向(X_3 方向)の端部 $X_3 = \pm C$ でせん断力 $T_5^{(0)} = T_3^{(0)} = 0$ の境界条件と設けし、 $U_2^{(0)} = U_2^{(0)}(X_1, X_3; t) = \sum_{n=0}^{\infty} V_n^{(0)}(X_1; t) \cdot \phi_n(X_3)$ のよとく展開すものとする。

上記の境界条件より $\phi_n(X_3)$ は次式を満足すべき。

$$\phi_n(X_3) = \phi_n(\eta) = \frac{\cos(\pi \eta/2 + R_n \eta)}{\cos(\pi \eta/2 + R_n)} + \frac{\sinh(\pi \eta/2 + R_n \eta)}{\cosh(\pi \eta/2 + R_n)}, \quad (\eta \neq 0), \quad \phi_1(\eta) = \sqrt{3} \eta, \quad \phi_0(\eta) = 1, \quad \eta = \frac{X_3}{C} \dots \dots \dots \quad (5)$$

ここで、 R_n は次の方程式を満たす解である。

$$\tan R_n = \pm \tanh R_n, \quad R_n = C \theta_n, \quad \theta_n = \sqrt{P h^2 / Y_{11} b^2}, \quad (b = \frac{2c}{\sqrt{3}}) \dots \dots \dots \quad (6)$$

なお、 $\phi_n(\eta)$ は次の直交条件が成立して¹⁰⁾。

$$\int_{-1}^1 \phi_m \cdot \phi_n d\eta = 2 \delta_{mn}, \quad \int_{-1}^1 \phi_m^2 \cdot \phi_n^2 d\eta = 2 R_n^2 \delta_{mn} \dots \dots \dots \quad (7)$$

空の座標に因る 1 次元化した変位係数 $U_z^{(n)}(x_1; t)$ は他の方程式(2)または(4)に対する変分式(假想仕事式)より、 $=$ 、三の演算のうち次の 3 式が求められました。

$$H_{1,11}^{(n)} - \frac{2}{C} H_{5,1}^{(n)} + \frac{1}{C^2} H_3^{(n)} + f^{(n)} + V^{(n)} = 2\rho h U_z^{(n)}, \quad (n=0, 1, 2, \dots) \quad (8)$$

$$= = =, \quad H_1^{(n)} = \int T_1^{(n)} \phi_n d\eta, \quad H_3^{(n)} = \int T_3^{(n)} \phi_n d\eta, \quad H_5^{(n)} = \int T_5^{(n)} \phi_n d\eta, \quad V^{(n)} = \left[\frac{1}{C} (T_4^{(n)} + T_{5,1}^{(n)}) \phi_n - \frac{1}{C^2} T_5^{(n)} \phi_n' \right]_{-1}^1.$$

$$f^{(n)} = \int 8 \phi_n d\eta \text{ となります。}$$

上式に式(1)と式(2) $U_z^{(n)} = \sum_{m=0}^{\infty} U_z^{(m)} \phi_m$ を代入整理すれば、最終的には次の 1 次元化準微分方程式が得られます。

$$\gamma_1 U_{z,1111}^{(n)} + \frac{1}{C} \gamma_{15} \sum_{m=0}^{\infty} E_{mn} U_{z,m1}^{(m)} + \frac{1}{2C^2} \sum_{m=0}^{\infty} F_{mn} U_{z,11}^{(m)} + \frac{1}{C^3} \gamma_{23} \sum_{m=0}^{\infty} G_{mn} U_{z,1}^{(m)} + \frac{1}{C^4} \gamma_{12} \gamma_{23} U_z^{(n)} + \frac{1}{C^2} \rho U_z^{(n)} - \frac{6}{h^2} (f^{(n)} + V^{(n)}).$$

$= = =, \quad E_{mn}, \quad F_{mn}, \quad G_{mn}$ 等は因数関数で、弹性定数 γ_{ij} は具体的な表示を示す量である。

上式は x_1 座標に因る 1 次元化方程式となるのであり、 $=$ 中で解くと $x_1 = \pm a$ の境界条件を設定してやれば、具体的な $U_z^{(n)}$ を求めることができます。 $=$ 有限差分法を用いて解析的解が得られる。 $=$ 例として $n=1$ の場合。

3. 有限差分法による片持矩形板の静的拘束解析

$U_z^{(n)}$ の展開項 $U_z^{(n)}$ は n の偶数の場合には x_1 軸に因る片持矩形板で、 n の奇数の場合には差分計算式で表されます。 $=$ これは片持矩形の場合は $U_z^{(n)}, U_z^{(n)}, U_z^{(n)}$ を使用した場合(3rd-order)の荷重状態で、Fig. 1 に示したように、 $x_1 = a$ における等分布荷重 $q' = q$ が全幅 $2a$ にわたって加わる問題を考むことになります。 $=$ 53 で $x_1 = -a$ は固定端です。 $(l+a) = x_1 = -a$ で $U_z^{(n)} = U_{z,1}^{(n)} = 0$ ($n=0, 2, 4$) が成立。

計算過程は省略しますが、等方率實の正方形板($V=0.30, a=c$)

に付し、自由端($x_1=a$)での鉛直変位(たわみ) $U_z^{(n)}$ と

Table 1. Deflection $U_z^{(n)}$ at free edge ($x_1=a$)

theory	$x_3 = 0$	$x_3 = \pm \frac{a}{2}$	$x_3 = \pm a$
3rd-order	4.1174	4.0901	4.0145
2nd-order	4.0950	4.0634	3.9951
Nomachi ¹⁾	4.068	4.056	4.044

4. 結論

$=$ では板端方向に因る荷重分布を実施した 1 次元化した平板理論の 3rd-order の結果のものを提示した。 $=$ その他の理論による計算値との比較や他の荷重状態の片持矩形板の取扱い方法と具体的な方法についても講義会で日々発表する予定である。

参考文献

- 1) 佐野忠雄, "カントレバーリー矩形板の剛性マトリクス", 土木学会論文集, No. 60 (1959), pp. 20~29.
- 2) Koiter, W.T. & J.B. Alblas, "On the bending of cantilever, rectangular plates I~IV", Proc. Koninkl. Ned. Akad. Wetenschap., Ser. B, 57 (1954), pp. 250~258; pp. 259~269; pp. 549~557; 60 (1957), pp. 173~181.
- 3) Coull, A., "A direct-stress analysis of cantilever plates", J. Appl. Mech. (1965), pp. 67~70.
- 4) Zhang, F., "Asymmetric bending of rectangular cantilever plates", Appl. Mech. 1 (1980), pp. 371~383.
- 5) Lee, P.C.Y. & C.S. Law, "Stresses in rectangular cantilever plates under transverse loading", Int. J. Solids & Structures, 19 (1983), pp. 55~66.
- 6) Hagedorn, O.L. & North, "A comprehensive study of a fixed edge bending moments of thin rectangular cantilever plates under point loading", J. Eng. Indust., T. ASME (1976), pp. 766~772.
- 7) Nall, W.A., "Several approximate analysis of the bending of a rectangular cantilever plate", J. Appl. Mech. (1958), 35~38.
- 8) 平野徳一・根岸義和, "板厚方向の成分を考慮した矩形の片持矩形板の静的拘束解", No. 330 (1983), pp. 1~14; "板厚方向の成分を考慮した矩形の片持矩形板の静的拘束解", 土木学会論文集, No. 333 (1983), pp. 21~34; 17, No. 336 (1983), pp. 9~20; 18, No. 341 (1984), pp. 163~172.