

Suboptimizationによる不静定構造物の最適設計手法に関する研究

長崎大学工学部 正員 小西 保則
長崎大学工学部 学生員 中村 修

1. 概略

一般に構造物が長大化複雑になると、変数・制約条件共にその数が増え、最適設計が困難となる。しかし、その場合でも、Suboptimizationによれば、容易に最適設計が可能である。不静定構造物の最適設計では、断面寸法の変化が各部材の断面に影響し、最適断面の近似値しか求まらない。そこで、(1)全応力設計法により最適断面積を求め、(2)求められた最適断面積をもつ最適断面形状をSLP法により求め、(3)全体についての最適化をSUMT法により行う。という手法によれば、精度の良い最適値を求めることができる。

本論文は、以上の最適設計計算のうち、全応力設計法により最適断面積を求めたところまでの経過報告である。

2. Suboptimizationによる最適設計手法

Suboptimizationによる方法は文献りに詳細に述べられているが、概略を示すと、次のようになる。Suboptimizationの方法として、変数を2つのグループに分ける。即ち、1つの部材要素のみの変数 α と全体に共通な変数 β に分ける。一般に制約条件式は、

$$g_I(\alpha_I, \alpha_{II}, \dots, \beta) \leq 0, \quad g_{II}(\alpha_I, \alpha_{II}, \dots, \beta) \leq 0 \quad \dots (1)$$

となり、 β のみの制約条件式は $g(\beta) \leq 0 \quad \dots (2)$ となり、

目的関数は、

$$Z = f_I(\alpha_I, \alpha_{II}, \dots, \beta) + f_{II}(\alpha_I, \alpha_{II}, \dots, \beta) + \dots \min. \quad \dots (3)$$

となる。ここで、制約条件式・目的関数に対し、変数 $\alpha_I, \alpha_{II}, \dots$ のグループはそれぞれ要素I, II, ...に属し、それらの変数は互いに独立である。

不静定構造物においては、断面の変化が内部応力の変化に影響されない。そこでこの場合には、目的関数、制約条件式共に変数 $\alpha_I, \alpha_{II}, \dots$ のグループに対して互いに独立である。そこで制約条件式は

$$g_I(\alpha_I, \beta) \leq 0, \quad g_{II}(\alpha_{II}, \beta) \leq 0 \quad \dots (4), \quad g(\beta) \leq 0 \quad \dots (5)$$

$$Z = f_I(\alpha_I, \beta) + f_{II}(\alpha_{II}, \beta) + \dots \min. \quad \dots (6)$$

となる。不静定構造物の場合には近似的に(4)、(6)式が成立する。次に β を一定とした時の α の最適値を求めると次式が得られる。

$$\alpha_I = h_I(\beta), \quad \alpha_{II} = h_{II}(\beta), \quad \dots, \quad \dots (7)$$

(7)式を(6)式に代入すると

$$Z = f_I\{h_I(\beta), \beta\} + f_{II}\{h_{II}(\beta), \beta\} + \dots \min. \quad \dots (8)$$

となり、(5)の制約条件式のもとで(8)式を最小にする最適値を求めれば良い。即ち、構造全体についての最適設計として(5)式の制約条件のもとで(8)式を最小とする最適解をSUMT法を用いて求め、その時の目的関数の値を Z とする。 Z を用いて α の最適解 α を全応力設計法、SLP法を用いて求め、この時の目的関数の値を Z' とし、反復繰り返して $|Z' - Z| / Z \leq \epsilon \quad \dots (9)$ が成立した時を全体の最適解とする。ここに ϵ は収束判定値である。概略の方法を図-1に示す。

3. 最適設計例

本手法を用いた最適設計例として図-2に示す、外的一次不静定、二径間連続トラスについて最適設計を行った。図中の(1)、(2)、(3)・・・は部材番号であり、各部材の断面形状も図-2に示している。荷重として、上弦端点に $P = 6000 \text{ ton}$ を載荷した時の最適設計を求めた。

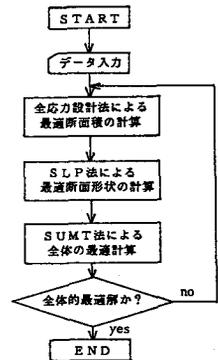


図-1 Suboptimizationによる最適化プログラム

1) 設計変数 設計変数の内々に属するものは、鋼種 S ($S = 4, 41 \text{ kg/mm}^2$ 鋼; $S = 5, 50 \text{ kg/mm}^2$ 鋼; $S = 6, 58 \text{ kg/mm}^2$ 鋼とする) 断面種別 (1), (4), (7) の断面寸法の内 T_u, T_w , 断面種別 (2), (6) の断面寸法の内 T_w , 断面種別 (3), (5) の断面寸法の内 T_u, T_w, B_u とし、 y に属するものとして、トラス高 H , トラス部材幅 B とする。

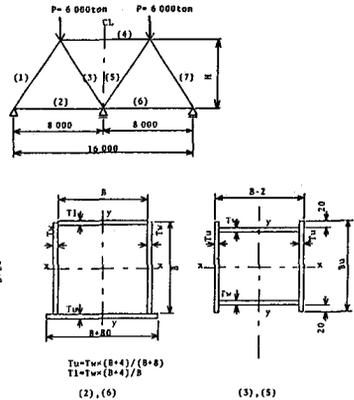


図-2 最適設計例

2) 制約条件式 Suboptimization の場合は、応力制限、たわみ制限、変数の上下制限、(1), (4), (7) 断面種別部材では、板幅に対する板厚の比は γ 以下という制限、細長比 $L/\gamma \leq 200$ の制限、他の 2 種類の断面をもつ部材では局所座屈防止のための板幅に対する板厚の制限、座屈防止のための細長比 $L/\gamma \leq 120$ という制限である。

全体の最適設計に対しては変数 y である H, B の上下制限のみを制約条件とすれば良い。

ここで許容応力は離散変数である S の関数であるが、これを連続関数とし、数式化した。

3) 目的関数 最適断面積を求める全応力設計法においては、目的関数は最小断面積とし、最適断面形状を求める SLP 法、全体的最適化を行う SUMT 法においては、製作費を目的関数とする。製作費においては、鋼材費工場製作費を考えた。即ち次式で与えられる。

$$Z = \sum_i \sum_j \tilde{H}_{ie} \cdot (SMH) + \sum_j H_{ij} \cdot (SMH) + \sum_j P V_j C (CM) \quad Z_1 (SMH) + Z_2 (SMH) + Z_3 (CM)$$

$$= (CM) \times (Z_1 \mu + Z_2 \mu + Z_3) \dots \dots (10)$$

ここに p : 鋼材単位重量, C : 鋼材単価係数, (CM) : 鋼材単価, (SMH) : 1人1時間当りの工数単価, H_{ij} : i 工程 j 部材の工数 (時間) で設計変数の関数である。 \tilde{H}_{ie} : e 工程 i 部材の工数 (時間) で一定な値がある。 μ : $(SMH) / (CM)$ である。ここで C は T (板厚), S の関数と考へ数式化した。 Z_1, Z_2, Z_3 は (CM) で割る、2 無次元化する。 H_{ij} は鋼道路橋原価計算表を参考にした。

4) 全体的最適化 設計変数のうち y に属するものは H, B である。Suboptimization により求めた (7) 式は、(5) 式を除いた全 2 の制約条件式を満足しているので、制約条件式は (5) 式のみを満足すれば良い。ここで S は離散変数であるため枝払い法を用いて整数化した。

5) 最適設計結果と考察

右表は図-2 の設計例について全応力設計法により最適断面積を求めた時の収束状況であるが、精度はあまり良いものではない。

4 結論

Suboptimization の一部分とし

この上記の結果は、まだ充分な精度をもたないが、この後、SLP 法による最適断面形状の決定、SUMT 法による全体の最適化という段階をふみ、反復くり返しの計算を行なう事によ、より正確な最適値を効果的に求めることができたわけである。

参考文献 1) Y. KONISHI and Y. MAEDA: Optimum Design of Trusses Using Suboptimization, Proc. of JSCE, No. 333, PP173-181, 1983. 2) 日本橋梁建設協会: 鋼道路橋原価計算表, 昭和47年度版, 1972