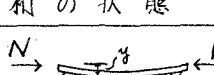
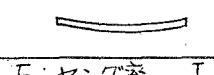
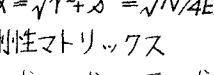


(2) 柄に関する4階の微分方程式の剛性マトリックスについて

岩手大学工学部 正員 宮本 裕
 同 学生員 O島洋平
 同 正員 相沢治郎

柄に関する4階の微分方程式は、柄にかかる軸力の有無やその正負、また弾性床上にあるかないかなどを考えれば、その組み合わせから、6つの式が考えられる。ここでは、それらの式から導かれた剛性マトリックスの間の関係を整理してみた。

1. 柄に関する4階の微分方程式と、その一般解 それぞれの状態における微分方程式とその一般解は表-1 の様になる。但し、式(1)と式(3)では $\sqrt{R}/4EI - N/4EI < 0$ と仮定した。 表-1

	柄の状態	微分方程式	一般解 (C_1, C_2, C_3 及び C_4 は任意定数)
A		$EIy''' + Ny'' + Ry = 0 \quad \dots (1)$	$EIy = C_1 \sin(\alpha + \beta)x + C_2 \cos(\alpha + \beta)x + C_3 \sin(\alpha - \beta)x + C_4 \cos(\alpha - \beta)x \quad \dots (2)$
B		$EIy''' - Ny'' + Ry = 0 \quad \dots (3)$	$EIy = C_1 \sinh(\alpha + \beta)x + C_2 \cosh(\alpha + \beta)x + C_3 \sinh(\alpha - \beta)x + C_4 \cosh(\alpha - \beta)x \quad \dots (4)$
C		$EIy''' + Ry = 0 \quad \dots (5)$	$EIy = (C_1 \sin \mu x + C_2 \cos \mu x) \sinh \mu x + (C_3 \sin \mu x + C_4 \cos \mu x) \cosh \mu x \quad \dots (6)$
D		$EIy''' + Ny'' = 0 \quad \dots (7)$	$EIy = C_1 \sin \lambda x + C_2 \cos \lambda x + C_3 x + C_4 x^3 \quad \dots (8)$
E		$EIy''' - Ny'' = 0 \quad \dots (9)$	$EIy = C_1 \sinh \lambda x + C_2 \cosh \lambda x + C_3 x + C_4 x^3 \quad \dots (10)$
F		$EIy''' = 0 \quad \dots (11)$	$EIy = C_1 + C_2 x + C_3 x^2 + C_4 x^3 \quad \dots (12)$

但し、E: ヤング率 I: 断面2次モーメント N: 軸力 R: 弾性床のはね定数

$$\alpha = \sqrt{r^2 + \delta} = \sqrt{N/4EI + \sqrt{R}/4EI} \quad \beta = \sqrt{r^2 - \delta} = \sqrt{N/4EI - \sqrt{R}/4EI} \quad \mu = \sqrt[4]{R/4EI} \quad \lambda = \sqrt{N/EI}$$

2. 剛性マトリックス

式(2)、式(4)、式(6)、及び式(8)、式(10)、式(12) から、Anfang Parameter 法を用いると、それぞれの剛性マトリックスは、以下の様になる。節実力と節変位の符号は、図-1 に示すものを正とする。

A). 軸圧縮力を受ける弾性床上の柄

$$\text{係数 } ta = (\alpha^2 - \beta^2) / (\alpha^2 \sin^2 \alpha l - \beta^2 \sin^2 \beta l)$$

$y(0)$

$y'(0)$

$y(l)$

$y'(l)$

$\frac{Q(0)}{EI}$	$2\alpha\beta(\beta \sinh \alpha l \cos \beta l + \alpha \sinh \beta l \cos \alpha l)$	$-(\beta^2 \sinh \alpha l + \alpha^2 \sinh \beta l) - 2\alpha\beta(\beta \sinh \alpha l \cos \beta l + \alpha \sinh \beta l \cos \alpha l)$	$-2\alpha\beta \sinh \alpha l \sinh \beta l$
$\frac{M(0)}{EI}$	$\frac{2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2} (\alpha \sinh \alpha l \cos \beta l - \beta \sinh \beta l \cos \alpha l)$	$2\alpha\beta \sinh \alpha l \sinh \beta l$	$\frac{2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2} (\beta \sinh \alpha l \cos \beta l - \alpha \sinh \beta l \cos \alpha l)$
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.	$2\alpha\beta(\beta \sinh \alpha l \cos \beta l + \alpha \sinh \beta l \cos \alpha l)$	$\beta^2 \sinh \alpha l + \alpha^2 \sinh \beta l$
$\frac{M(l)}{EI}$			$\frac{2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2} (\alpha \sinh \alpha l \cos \beta l - \beta \sinh \beta l \cos \alpha l)$

B). 軸引張力を受け、弹性床上の桁

$$\text{係数 } t_b = (\alpha^2 - \beta^2) / (\beta^2 sh\beta l - \alpha^2 sh\alpha l)$$

	$y(0)$	$y'(0)$	$y(l)$	$y'(l)$
$\frac{Q(0)}{EI}$	$2\alpha\beta(\beta sh\alpha l ch\beta l + sh\beta l ch\beta l)$	$-(\alpha^2 sh\beta l + \beta^2 sh\alpha l)$	$+2\alpha\beta(\alpha ch\alpha l sh\beta l + \beta sh\alpha l ch\beta l)$	$-2\alpha\beta sh\alpha l sh\beta l$
$\frac{M(0)}{EI}$		$\frac{2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2}(\beta sh\alpha l ch\beta l - sh\beta l ch\beta l)$	$2\alpha\beta sh\alpha l sh\beta l$	$\frac{2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2}(\alpha ch\alpha l sh\beta l - \beta sh\alpha l ch\beta l)$
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.		$2\alpha\beta(sh\beta l ch\beta l + \beta sh\alpha l ch\beta l)$	$(\alpha^2 sh\beta l + \beta^2 sh\alpha l)$
$\frac{M(l)}{EI}$				$\frac{-2\alpha\beta}{\alpha^2 - \beta^2}(sh\beta l ch\beta l - \beta sh\alpha l ch\beta l)$

C). 弹性床上の桁

$$\text{係数 } t_c = (sh\beta l - sin\beta l)^{-1}$$

	$y(0)$	$y'(0)$	$y(l)$	$y'(l)$
$\frac{Q(0)}{EI}$	$4\mu^3(sin\beta l cos\beta l + sh\beta l ch\beta l)$	$-2\mu^2(sh\beta l + sin\beta l)$	$-4\mu^3(sin\beta l ch\beta l + cos\beta l sh\beta l)$	$-4\mu^2 sin\beta l sh\beta l$
$\frac{M(0)}{EI}$		$2\mu(sh\beta l ch\beta l - sin\beta l cos\beta l)$	$4\mu^2 sin\beta l sh\beta l$	$-2\mu(cos\beta l sh\beta l - sin\beta l ch\beta l)$
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.		$4\mu^3(cos\beta l sin\beta l + ch\beta l sh\beta l)$	$2\mu^2(sh\beta l + sin\beta l)$
$\frac{M(l)}{EI}$				$2\mu(sh\beta l ch\beta l - cos\beta l sin\beta l)$

D). 軸圧縮力を受ける桁

$$\text{係数 } t_d = (2 - 2\cos\lambda l - \lambda l \sin\lambda l)^{-1}$$

	$y(0)$	$y'(0)$	$y(l)$	$y'(l)$
$\frac{Q(0)}{EI}$	$\lambda^3 \sin\lambda l$	$-\lambda^2(1 - \cos\lambda l)$	$-\lambda^3 \sin\lambda l$	$\lambda^2(\cos\lambda l - 1)$
$\frac{M(0)}{EI}$		$-\lambda(\lambda l \cos\lambda l - \sin\lambda l)$	$\lambda^2(\cos\lambda l - 1)$	$\lambda(\sin\lambda l - \lambda l)$
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.		$\lambda^3 \sin\lambda l$	$\lambda^2(\cos\lambda l - 1)$
$\frac{M(l)}{EI}$				$+\lambda(\lambda l \cos\lambda l - \sin\lambda l)$

E). 軸引張力を受ける桁 係数 $t_e = (2 - 2ch\lambda l + \lambda l sh\lambda l)^{-1}$

	$y(0)$	$y'(0)$	$y(0)$	$y'(0)$	$y(l)$	$y'(l)$
$\frac{Q(0)}{EI}$	$\lambda^3 sh\lambda l$	$\lambda^2(1 - ch\lambda l)$	$-\lambda^3 sh\lambda l$	$\lambda^2(1 - ch\lambda l)$		
$\frac{M(0)}{EI}$		$\lambda(\lambda l ch\lambda l - sh\lambda l)$	$-\lambda^2(1 - ch\lambda l)$	$\lambda(sh\lambda l - \lambda l)$		
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.		$\lambda^3 sh\lambda l$	$-\lambda^2(1 - ch\lambda l)$		
$\frac{M(l)}{EI}$				$\lambda(\lambda l ch\lambda l - sh\lambda l)$		

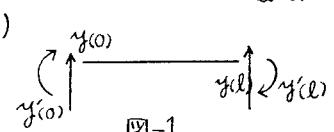
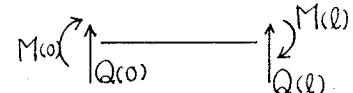
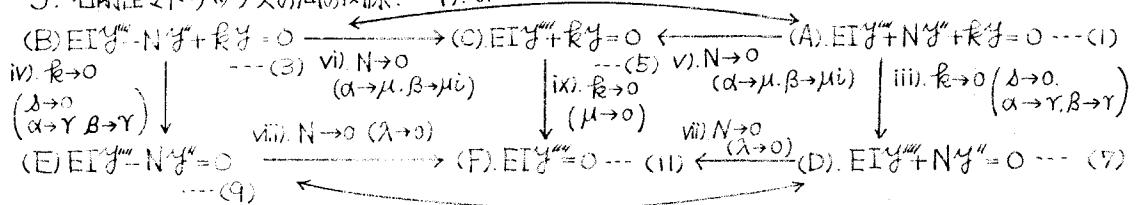


図-1

	$y(0)$	$y'(0)$	$y(l)$	$y'(l)$
$\frac{Q(0)}{EI}$	$\frac{12}{l^3} \lambda^3 - \frac{6}{l^2} \lambda^2$	$-\frac{12}{l^3} \lambda^2 - \frac{6}{l^2}$		
$\frac{M(0)}{EI}$		$\frac{4}{l}$	$\frac{6}{l^2}$	$\frac{2}{l}$
$\frac{Q(l)}{EI}$	Sym.		$\frac{12}{l^3} \lambda^3 + \frac{6}{l^2}$	$\frac{2}{l}$
$\frac{M(l)}{EI}$				$\frac{4}{l}$

--- (f)

3. 各剛性マトリックスの前の関係 i). $\alpha \rightarrow \alpha i, \beta \rightarrow \beta i$



iii) $\lambda \rightarrow \lambda i$

図-2

i). 式(a)から式(b)への変換 またはその逆の変換
 $\sin(ix) = (e^{ix} - e^{-ix})/2i = i\sin x, \cos(ix) = (e^{ix} + e^{-ix})/2 = \cosh x$ だひら、式(2)に $\alpha \rightarrow \alpha i, \beta \rightarrow \beta i$, $\beta \rightarrow \beta i$ とすれば、式(2)と式(4)は同じ式となる。従って、式(a)に $\alpha \rightarrow \alpha i, \beta \rightarrow \beta i$ とすることで式(b)が導かれる。
 ここで、剛性マトリックスの要素を R_{ij} ($1 \leq i, j \leq 6$) とする。式(a)の R_{ij} に対し、 $\alpha \rightarrow \alpha i, \beta \rightarrow \beta i$ とすれば、
 $t_a \rightarrow \{(-\alpha^2) - (-\beta^2)\}/\{-\alpha^2 \sin^2 \alpha l - (-\beta^2) \sin^2 \beta l\} = (\alpha^2 - \beta^2)/(\beta^2 \sin^2 \alpha l - \alpha^2 \sin^2 \beta l) = t_b$.

$\beta^2 \sin^2 \alpha l + \alpha^2 \sin^2 \beta l \rightarrow -\beta^2 \sin^2(\alpha l) - \alpha^2 \sin^2(\beta l) = \beta^2 \sin^2 \alpha l + \alpha^2 \sin^2 \beta l$ 従つて、 $R_{12} \rightarrow -t_b \times (\beta^2 \sin^2 \alpha l + \alpha^2 \sin^2 \beta l)$ となり、式(b)の R_{12} と一致する。他の要素も同様にして変換できる。逆もまた同様である。

ii). 式(d)から式(e)への変換 またはその逆の変換 —— 式(8)と式(10)を比較すれば、i)と同様に、 $\lambda \rightarrow \lambda i$ とすることと、式(d)から式(e)、あるいはその逆に変換できることわかる。

iii). 式(a)から式(d)への変換

$R \rightarrow 0$ とすると、式(a)から式(d)が導かれる。式(a)において $R \rightarrow 0$ とすると、 $\alpha = \sqrt{\gamma^2 + \delta} = \sqrt{N/4EI + R^2/4EI}, \beta = \sqrt{\gamma^2 - \delta} = \sqrt{N/4EI - R^2/4EI}$ だから、 $\alpha \rightarrow \gamma, \beta \rightarrow \gamma$ 。従つて $\lim_{R \rightarrow 0} t_a = \lim_{\delta \rightarrow 0} \{ \gamma^2 + \delta - (\gamma^2 - \delta) \} / \{ (\gamma^2 + \delta) \times \sin^2 \sqrt{\gamma^2 - \delta} l - (\gamma^2 - \delta) \sin^2 \sqrt{\gamma^2 + \delta} l \} = 0$ 。これは不定形であるなら、ロピタルの定理より、 $\lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{d}{d\delta} \{ \text{分子} \} / \text{分母} = 1 - \cos 2\gamma l - \gamma l \sin 2\gamma l$ 。 $\gamma = \sqrt{N/4EI} = \lambda/2$ から、 $\lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{d}{d\delta} t_a = 2 / \{ (-\lambda/2) l \sin \lambda l + 1 - \cos \lambda l \} = 4 / (2 - 2 \cos \lambda l - \lambda l \sin \lambda l) = 4 t_d$ となる。よつて、 $\lim_{R \rightarrow 0} 2\alpha\beta (\beta \sin \alpha l \cos \alpha l + \alpha \sin \beta l \cos \beta l) = 2\gamma^2 (\gamma \sin \gamma l \cos \gamma l + \gamma l \sin \gamma l \cos \gamma l) = 2\gamma^3 \sin 2\gamma l = (1/4) \lambda^3 \sin \lambda l$ だから、 $\lim_{R \rightarrow 0} R_{11} = 4 t_d \times (1/4) \lambda^3 \sin \lambda l = t_d \lambda^3 \times \sin \lambda l$ 。これは式(d)の R_{11} と一致する。他の要素も同様にして変換できる。

iv). 式(d)から式(e)への変換 —— $R \rightarrow 0$ 、すなわち $\alpha \rightarrow \gamma, \beta \rightarrow \gamma, \delta \rightarrow 0$ として iii)と同様な手法を用いる。

v). 式(a)から式(c)への変換

$N \rightarrow 0$ とすると、式(a)から式(c)が導かれる。式(a)において $N \rightarrow 0$ とすると、 $\alpha \rightarrow \sqrt{R/4EI} = \mu, \beta \rightarrow \sqrt{-R/4EI} = \mu i$ 。よつて、 $\lim_{N \rightarrow 0} t_a = \{\mu^2 - (\mu i)^2\} / \{\mu^2 \sin^2(\mu i l) - (\mu i)^2 \sin^2(\mu l)\} = 2 \cdot (\sin^2 \mu l - \sin^2 \mu i l)^{-1} = 2 t_c$ 。また、 $\lim_{N \rightarrow 0} 2\alpha\beta (\beta \sin \alpha l \cos \alpha l + \alpha \sin \beta l \cos \beta l) = 2\mu^2 i (\mu i \sin \mu l \cos \mu l + \mu \sin \mu i l \cos \mu i l) = -2\mu^3 (\sin \mu l \cos \mu l + \sin \mu i l \cos \mu i l)$ だから、式(a)の R_{11} が式(c)の R_{11} に変換されることがわかる。他の要素も同様にして変換できる。

vi). 式(d)から式(c)への変換 vi)と同様に、 $N \rightarrow 0$ 、すなわち $\alpha \rightarrow \mu, \beta \rightarrow \mu i$ とする。

vii). 式(d)から式(f)への変換

$N \rightarrow 0$ とすればよい。 $N \rightarrow 0$ のとき、 $\lambda = \sqrt{N/EI} \rightarrow 0$ だから、式(d)の $R_{11} = \lambda^3 \sin \lambda l / (2 - 2 \cos \lambda l - \lambda l \sin \lambda l)$ より、 $\lim_{N \rightarrow 0} R_{11} = \lim_{\lambda \rightarrow 0} R_{11} = 0$ 。これは不定形。従つて、 R_{11} の分子、分母を4階まで立てて微分してロピタルの定理を使えば、 $\lim_{N \rightarrow 0} R_{11} = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \frac{d^4}{d\lambda^4} \{ \text{分子} \} / \frac{d^4}{d\lambda^4} \{ \text{分母} \} = \lim_{\lambda \rightarrow 0} (6l \cos \lambda l + 18l^2 \cos \lambda l - 18\lambda l^2 \sin \lambda l - 18\lambda l^3 \sin \lambda l - 9\lambda^2 l^3 \cos \lambda l + 3\lambda^2 l^4 \sin \lambda l) / (2l^4 \cos \lambda l - \lambda l^5 \sin \lambda l) = 24l / 2l^4 = 12/l^3$ これは式(f)の R_{11} である。他の要素も同様にして変換できる。

viii). 式(e)から式(f)への変換 —— $N \rightarrow 0$ 、すなわち $\lambda \rightarrow 0$ とし、vii)と同様の手法を用いる。

ix). 式(c)から式(f)への変換 —— $R \rightarrow 0$ のとき $\mu = \sqrt{R/4EI} \rightarrow 0$ だから、vii)と同様に、要素の分子、分母をそれぞれ μ で4階まで微分し、 $\mu \rightarrow 0$ のときの極限値を求めて、式(c)から式(f)を導くことができる。

以上の関係を図式化したもののが図-2である。

参考文献；1). 島田静雄：土木応用数学、共立出版

- 2). 渡辺、三浦、宮本：弾性床上の柱の剛性マトリックス解析法について、第29回講演概要集
- 3). 渡辺、佐藤：弾性マトリックスによる解析法、第30回講演概要集
- 4). 渡辺、宮本、安彦：弾性床上の柱の座屈の剛性マトリックス解析法について、第30回講演概要集
- 5). Hellenyi, M. : Beams on Elastic Foundations, Univ. of Michigan Press