

1. まえがき

有限要素法や差分法によって離散化された骨組あるいは連続体の節点(分割点)間の接続特性は、グラフ理論によって表現することができ、電気回路網と同様な解析が可能である。著者等は、このような立場から、グラフの木の性質を用いたマトリックス構造解析法を示した¹⁾。更に、グラフの木と双対的概念である補木の性質をマトリックス構造解析に適用することも可能である。グラフ理論を用いてマトリックス構造解析を行う方法の特徴は、構造全体に関する剛性方程式などを樹立せず²⁾に、グラフの性質だけを用いて直接解析できるところにある。本文では、補木の性質を応用したマトリックス構造解析について説明する。これは、骨組の解析などにしばしば応用される適合法の拡張と考えられる。

2. グラフの補木を用いたマトリックス構造解析の基礎理論

有限要素法や差分法によって離散化された骨組あるいは連続体の節点(分割点)間の接続関係は、一般に α_0 個の点と α_1 個の枝をもつグラフによって表わすことができる。グラフのループの個数は Euler-Poincaré 公式によって式(2.1)で与えられる。また、このグラフの接続マトリックスを tD とすれば、式(2.2)に示すように、木の枝に関する部分マトリックス tD_T ($\alpha_0 \times (\alpha_1 - \beta_1)$) と補木の枝に関する部分マトリックス tD_L ($\alpha_0 \times \beta_1$) とに分割することができる。以下同様に、添字 T と L はそれぞれ木および補木の枝に対応するベクトル又はマトリックスを示すものとする。 R をループマトリックスとすれば、式(2.3)の関係により、接続マトリックスと単位マトリックス I_L ($\beta_1 \times \beta_1$) を用いて式(2.4)のように記すことができる。荷重および内力を表わすベクトルをそれぞれ P , T とすれば、平衡方程式(2.5)が成り立つ。式(2.2), (2.5)により式(2.6)を得る。ここに、 T_L は不静定力に対応する内力である。また T は木マトリックスと呼ばれ、接続マトリックスと式(2.7)の関係にある。 f_T と f_L をそれぞれ木および補木の部分に対応するフレキシビリティ・マトリックスとすれば、 T と相対変位 U との間に式(2.8)が成り立つ。式(2.6), (2.8)と適合条件(2.9)を用いて式(2.10)を得る。ここに、 δ_L は、荷重 P を木に対応する接続で全て受けもつた場合に、補木の部分に生じる変形量を表わしている。

次に、 F の逆マトリックスを式(2.13)の形式に記せば、 $|F|$ およびマトリックス K の成分 K_{pq} は Binet-Cauchy 展開を用いてそれぞれ式(2.14), (2.15)のように記すことができる。ここに $[-\dots]$ は交代記号であり、繰返し表われる指標について和をとるものとする。したがって、 $|F|$ は $\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_m$ と $\kappa_1 \kappa_2 \dots \kappa_m$ なる枝が補木となるような $f_{\lambda\kappa}$ の積の全ての組合せの代数和で各項の符号は $R_{[\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_m]}$ と $R_{[\kappa_1 \kappa_2 \dots \kappa_m]}$ の相対符号で与えられる。また、 $E(\bar{q})$ 等が内路 $\bar{q}$ を開放したグラフでの補木を表わすものとして、 K_{pq} は左指標が $E(\bar{q})$ 、右指標が $E(\bar{p})$ となるような $f_{\lambda\kappa}$ の全ての組合せの代数和であり、符号は $R_{[\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_m]}$ と $R_{[\kappa_1 \kappa_2 \dots \kappa_m]}$ の相対符号によって定められる。ラーメン等

$$\beta_1 = \alpha_1 - \alpha_0 + 1 \quad (2.1)$$

$${}^tD = [{}^tD_T, {}^tD_L] \quad (2.2)$$

$${}^tD R = 0 \quad (2.3)$$

$$R = \begin{bmatrix} R_T \\ R_L \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -{}^tD_T^+ {}^tD_L \\ I_L \end{bmatrix} \quad (2.4)$$

$$P = {}^tD T \quad (2.5)$$

$$T = \begin{Bmatrix} T_T \\ T_L \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} R_T \\ R_L \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T \\ 0 \end{bmatrix} P \quad (2.6)$$

$$T = {}^tD_T^{-1} \quad (2.7)$$

$$\begin{Bmatrix} U_T \\ U_L \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} f_T & 0 \\ 0 & f_L \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} T_T \\ T_L \end{Bmatrix} \quad (2.8)$$

$${}^tR U = 0 \quad (2.9)$$

$$F T_L + \delta_L = 0 \quad (2.10)$$

$$F = {}^tR f R \quad (2.11)$$

$$\delta_L = {}^tR_T f_T T P \quad (2.12)$$

$$F^{-1} = K / |F| \quad (2.13)$$

$$|F| = R_{[\kappa_1 \dots \kappa_m]} (m! f_{\kappa_1 \dots \kappa_m}) R_{[\lambda_1 \dots \lambda_m]} \quad (2.14)$$

$$K_{pq} = R_{[\kappa_1 \kappa_2 \dots \kappa_m]} (m! m f_{\kappa_1 \dots \kappa_m}) R_{[\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_m]} \quad (2.15)$$

$$W = T (f_T - f_T R F^{-1} {}^tR_T f_T) T P \quad (2.16)$$

