

# 薄肉はりの有限なねじれ変形解析

秋田大学 正員 ○薄木 征三

秋田大学 正員 稲葉 知徳

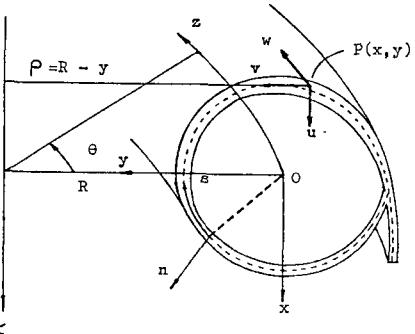
秋田大学 正員 長谷部 喜

1. まえがき 薄肉曲線工型ゲートは曲線格子ゲート橋などの基本的構造形式として用いられる。これは見方を変えると円弧状の初期不整をもつた直線工型ゲートと見なすことができる。すなはち直角座標による、この生ずる工型ゲートのねじれ変形は積層法現象の進行と解釈でき、これは有限ねじれ変形理論による解析がねばならない。薄肉工型ゲートの有限ねじれ変形解析する基礎となるのは非線形のひずみ-変位関係式と応力のつり合式を基礎として、樺理論の仮定を適用して得られる変位場であり、曲線工型ゲートの場合も工学的に妥当と考えられる変位場は早くから提案されてきた。しかし剛性法や選元法で数値解析を行なう場合、変位場に含まれる  $\sin \varphi$ ,  $\cos \varphi$  ( $\varphi$  は断面のねじれ角) を除く、もしくは 3 次の Taylor 展開を用ひていたために大きなねじれ変形は扱えなかつた。

こゝでは  $\sin \varphi$ ,  $\cos \varphi$  を Taylor 展開しない場合の変位場と応力場を用ひて、剛性法による有限ねじれ変形解析を行なつたので報告する。

## 2. 理論

座標系を図-1 のように定めろ。 $(x, y, z)$  および  $(s, n, \theta)$  はゲートの変形とともに移動する物質固定座標である。物質固定座標表示 (Lagrange 表示) の非線形のひずみ-変位関係式で部材軸方向変位  $W$  の微係数の 2 次項を落とし、残りの非線形項即ち  $W$  を断面の剛体変位  $W_0$  で近似し、さらに母線  $\gamma$  との曲率半径の差異を無視 ( $R/\rho \approx 1$ ) する。このひずみ-変位関係式に樺理論の仮定を適用して得られる変位場は



$$u = u_0 - y \sin \varphi - x(1 - \cos \varphi), \quad v = v_0 + x \sin \varphi - y(1 - \cos \varphi) \quad (1)$$

$$w = w_0 - x(\phi_y \cos \varphi + \phi_x \sin \varphi) - y(\phi_x \cos \varphi - \phi_y \sin \varphi) - w \cdot \gamma_z \quad (1)$$

$\therefore z'' \phi_y = u_0'$ ,  $\phi_x = v_0' + w_0/R$ ,  $\gamma_z = \varphi' - \phi_y/R$  である。  $u_0$ ,  $v_0$ ,  $w_0$  は原点  $O$  の  $x$ ,  $y$ ,  $z$  軸方向の変位であり。  $\gamma$  は  $z = R \cdot \theta$  に関する微分である。  $w$  は剛体変位である。非線形ひずみ成分は  $\epsilon_{xy} = \int_s^z \omega ds$  である。ひずみ-変位関係が導かれて

$$\begin{aligned} \epsilon_{xy} &= \epsilon_{xy} + \frac{1}{R} \{ \phi_x^2 + \phi_y^2 + (x^2 + y^2) \varphi'^2 \} - x(\phi_y \cos \varphi + \phi_x \sin \varphi + \frac{\sin \varphi}{R}) \\ &\quad - y(\phi_x \cos \varphi - \phi_y \sin \varphi - \frac{1 - \cos \varphi}{R}) - w \cdot \omega_w \quad (2) \end{aligned}$$

$$\omega_w = \theta \cdot \gamma_z$$

$$\therefore z'' \epsilon_{xy} = w_0' - v_0/R, \quad \omega_w = \varphi'' - \phi_y'/R \quad \text{である。} \quad \theta \text{ は断面角である。}$$

## 3. 刚性方程式

式(1), (2)を基礎式として増分形式の仮想仕事の原理を用いる。このときある荷重状態でのねじれ角を  $\varphi^0$  とする。わずかな荷重増分によるねじれ角増分を  $\Delta\varphi$  とすると、 $\sin(\varphi^0 + \Delta\varphi)$ ,  $\cos(\varphi^0 + \Delta\varphi)$  は複合 Taylor 展開する。次に微小変位の場合と同様に、曲線要素内部での変位  $u_0$ ,  $v_0$ ,  $w_0$  および  $\varphi^0$  の 3 次式で近似し剛性方程式を用める。結果は

$$\left. \begin{aligned} (K_a + N^0)q_a + (K_{ac} + T^0)/Xq_c &= f_a - N_a^0 \\ (K_{ac} + T^0)^T q_a + (K_c + M^0 + M_m^0)q_c &= f_c - N_c^0 \end{aligned} \right\} \quad \cdots \cdots \cdots \quad (3)$$

$q_a$ ,  $q_c$  は節点変位増分(4の記号省略)であり、1節点で 4 個の自由度を持つ。 $f_a$ ,  $f_c$  はそれぞれアーチのおよび曲線ゲージの節点荷重ベクトルである。 $N_a^0$ ,  $N_c^0$  は残差ベクトルである。紙面の適合上結果の 1 部を示す。

$$\begin{aligned} K_a &= \int_0^{2\pi} \{ \alpha_e (B_x^T + \phi_x^0 B_{px}^T) (B_x + \phi_x^0 B_{px}) + (\cos \varphi^0 + \sin \varphi^0 / X) B_{Kx}^T B_{Kx} \} d\theta / \bar{E}e \\ K_{ac} &= \int_0^{2\pi} X \dot{\phi}_y \cos \varphi^0 B_{Kx}^T B_q d\theta / \bar{E}e + \int_0^{2\pi} \{ (B_x^T + \phi_x^0 B_{px}^T) \{ \alpha_e X \dot{\phi}_y \phi_x^0 B_{pq} + (1+X) \dot{\phi}_y^0 B_{qy} \} \\ &\quad + X B_{Kx}^T \{ (1-X) \sin \varphi^0 \cos \varphi^0 (B_{xy} + \phi_x^0 B_{qy}) - \dot{\phi}_y^0 \sin \varphi^0 B_{qy} \} \} d\theta / \bar{E}e \\ N^0 &= \int_0^{2\pi} N^0 B_{px}^T B_{px} d\theta / \bar{E}e, \quad T^0 = \int_0^{2\pi} (X M_x \sin \varphi^0 - M_y \cos \varphi^0) B_{Kx}^T B_q d\theta / \bar{E}e \quad (4) \end{aligned}$$

ここで  $B_x$ ,  $B_{px}$ ,  $B_q$ , … などは  $E_s = B_x \cdot q_a$ ,  $\phi_x = B_{px} \cdot q_a$ ,  $q = B_q \cdot q_c$  … などと定義された  $(1 \times 8)$  の行列であり  $\alpha$  の関数である。 $\dot{\phi}_x^0$ ,  $\dot{\phi}_y^0$ ,  $\dot{\phi}_z^0$  は  $\theta / \bar{E}e$  に関する微分である。

また  $\alpha_e = \frac{EFL_e^2}{EJ_x}$ ,  $J_e = \frac{GJ_T}{EJ_y}$ ,  $X = \frac{J_x}{J_y}$ ,  $\lambda_e^2 = \frac{EC_w}{EJ_y L_e^2}$ ,  $\bar{E}e = \frac{EJK}{EJ_y L_e^2}$  (5)

ここでこれらは無次元断面量である。また式(4)の  $N^0$ ,  $M_x^0$ ,  $M_y^0$  を全て無次元断面力であり式(2)によって節点変位  $q_a^0$ ,  $q_c^0$  で表される。式(5)で  $J_K = \int_F (x^2 + y^2)^2 dF$  である。 $K_{ac}$  はアーチバー上上の項は主軸まわりの曲げを表す場合他の曲げとねじれ変形の連成を表す。 $T^0$  はアーチバー上上の項は同じく主軸まわりの曲げとなる。

よる初期応力を表す。

4. 計算例 右図は丁型標準断面の場合の、 $\sin \varphi^0$ ,  $\cos \varphi^0$  を 3 次近似した場合(破線)と本報告の結果(実線)の比較である。從軸  $P_x/P_{cr} = 1$  は座屈荷重を表す。

$\sin \varphi^0$ ,  $\cos \varphi^0$  は Taylor 展開と剛性マトリックス、初期応力マトリックスは複雑となるため、何らかの近似法によって求められる。増分量についてのみ Taylor 展開するのが鍵である。

右図で断面諸量は

$$\alpha_e = 7.56 \times 10^{-2}, \quad \lambda_e = 8.66 \times 10^{-5},$$

$$X = 2.96 \times 10^2, \quad \lambda_e^2 = 1.85 \times 10^{-3},$$

$$\bar{E}e = 6.13 \times 10^{-2} \text{ である。}$$

左方の式(4)のマトリックスは Gauss の数值積分により機械的に求められる。

