

1. まえがき

近年、境界要素法 (Boundary Element Method, BEM) という解法が工学上の種種の問題に応用され、従来の領域型解法とならんで構造解析の有力な解法となりつつある。境界要素法は、場の支配微分方程式をGreenの公式を用いて境界上の積分方程式に変換し、これに有限要素法と同様の離散化を施して数値解を求める。この解法によれば、最終的に解くべき方程式系には境界上の節点変位が含まれるだけであり、差分法や有限要素法などの領域型解法と比較して、入力データ数や計算時間を大幅に短縮できるようにする。ここではノッチを有する棒状の回転体のねじり応力解析を例にとり、境界要素法の解法の説明をする。

2. 解析理論

3次元の場合に、境界積分方程式の出発方程式は相反法則としても理解され次式のようになる。

$$\int_{\Omega} (t_i^I v_i^{\Pi} - t_i^{\Pi} v_i^I) d\Omega = 0 \quad (1)$$

ここで Ω は表面積を表わし、 t_i^I, t_i^{Π} は表面力、 v_i^I, v_i^{Π} はそれに対する変位である。システムIを既知として、システムIIは式(1)より解けるという意味である。式(1)より、ねじり荷重を受ける回転体では境界積分方程式は次式のように誘導される。

$$c(P) v(P) + \int_{\Omega} T(P, Q) v(Q) d\Omega = \int_{\Omega} V(P, Q) t(Q) d\Omega \quad (2)$$

表面力 t 、表面変位 v も回転体の性質を適用して、表面積分は子午線Cの方向に線積分をすることに還元され次のようになる。

$$c(P) v(P) + 2\pi \int_C T(P, Q) v(Q) r(Q) ds = 2\pi \int_C V(P, Q) t(Q) r(Q) ds \quad (3)$$

ここで $v(Q)$ は境界変位、 $t(Q)$ は境界応力、 $r(Q)$ は半径、 ds は子午線Cに沿った微小要素である。

また $T(P, Q), V(P, Q)$ は次のようになる。

$$T(P, Q) = \frac{1}{4\pi^2 p^2 e^2} \left\{ \frac{3}{2} \sqrt{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2} n_r + \frac{e^2 + \rho^2 + \tilde{z}^2}{((e-\rho)^2 + \tilde{z}^2) \sqrt{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2}} \left((\rho^2 - e^2 + \tilde{z}^2) \frac{n_r}{2} - e \tilde{z} n_z \right) E\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) + \frac{e \tilde{z} n_z - (e^2 + 2\rho^2 + 2\tilde{z}^2) \frac{n_r}{2}}{\sqrt{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2}} K\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) \right\} \quad (4)$$

$$V(P, Q) = \frac{1}{4\pi^2 p^2 e g} \left\{ \frac{e^2 + \rho^2 + \tilde{z}^2}{\sqrt{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2}} K\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) - \sqrt{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2} E\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) \right\} \quad (5)$$

ここで $\kappa = \sqrt{\frac{4e\rho}{(e+\rho)^2 + \tilde{z}^2}}$ であり、 $K(\frac{\pi}{2}, \kappa), E(\frac{\pi}{2}, \kappa)$ は楕円積分の公式を用いて表わされる。すなわち

$$K\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) = \int_0^{\pi/2} \frac{d\psi}{\sqrt{1 - \kappa^2 \sin^2 \psi}}, \quad E\left(\frac{\pi}{2}, \kappa\right) = \int_0^{\pi/2} \sqrt{1 - \kappa^2 \sin^2 \psi} d\psi \quad (6)$$

式(3)を解いて $v(Q), t(Q)$ を計算するには、積分方程式を離散化して数値解法として計算するのが有効な方法である。有限要素法のように子午線曲線Cをn個の要素に分ける。その各要素について、それぞれ境界応力 $v(\xi)$ 、境界変位 $t(\xi)$ を次のように多項式で近似する。

$$v(\xi) = \sum_{m=1}^q M_m(\xi) v_m, \quad t(\xi) = \sum_{m=1}^q M_m(\xi) t_m \quad (7)$$

ここで1次式近似の場合 m は2まで、2次式近似の場合は m は3までとする。また $-1 \leq \xi \leq 1$ で ξ は離散的に6ないし7個の値をとる。そうすると式(3)は次のようになる。

$$c(P^g) v(P^g) + \sum_{l=1}^n \sum_{m=1}^q v_{ml} \int_{S_l} T(P^g, \xi) M_m(\xi) 2\pi r(\xi) J_l(\xi) d\xi = \sum_{l=1}^n \sum_{m=1}^q t_{ml} \int_{S_l} V(P^g, \xi) M_m(\xi) 2\pi r(\xi) J_l(\xi) d\xi \quad (8)$$

ここで局所座標 ξ について積分するから、全体座標に変換するためヤコブ関数 $J(\xi)$ をかけている。

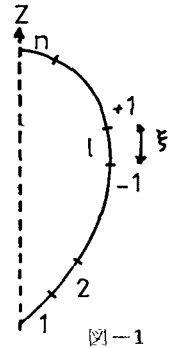


図-1

$$\int_{-1}^1 f(\xi) d\xi = \sum_{i=1}^n H_i f(\xi_i) \quad (9)$$
$$\{A\}\{v\} = \{B\}\{t\} \quad (10)$$

$$\frac{\partial v_l}{\partial s} = \left(\sum_{m=1}^q v_{ml} \frac{dM_m(\xi)}{d\xi} \right) \frac{1}{J_l(\xi)}, \quad r' = \frac{dr}{ds}$$

图-3

この研究は昭和56年10月1日から57年9月30日まで、西ドイツ

图-4

- 2 -