

埼玉大学 工学部
埼玉大学 工学部

中 松 恂
吉 川 敬 治

§1. ま え が き

近年、非対称テンソル場における軸対称問題の理論解析が、ポーランドのNOWACKI教授ら⁽¹⁾によつて、数多く行なわれている。

これらの大部分は半平面体の理論および二次元問題が主流をなし、わずかに混合問題⁽²⁾、フラスコ問題⁽³⁾への拡張が緒についた程度である。本研究は偶応力理論を用いて、等方等質問題におけるMINDLIN流の新材料物性値 $(\ell, \bar{\eta})$ の影響下での応力および偶応力分布の円筒問題を取りあつたものである。筆者らによるこの円筒問題へのアプローチはきわめて僅少で、OLFSIAKらによるLaméの解⁽⁴⁾の非対称テンソル場の拡張をみているのが現状である。

この問題の困難性は古典理論に比し新しい物性値が二個、増加するのみならず、さらにそれが境界条件を規定しているためである。したがつて、拡張されたポアソン比 $(\bar{\eta})$ を固定した形で応力分布の新材料物性値の依存性について検討を行った。

§2 基礎方程式、解析、境界条件

基礎方程式は以下のとおりであるが、記号、文字、は通常の方法によつた。

$$\tau_{i,j} = 0 \dots (1), \quad M_{i,j} + \varepsilon_{ijk} \tau_{ka} = 0 \dots (2) \quad \text{ただし } M_{ij} \text{ はカウプルストレスである。}$$

$\tau_{ij} = \sigma_{ij} + \tau_{ij}$ で $\sigma_{ij} = \frac{1}{2}(\tau_{ij} + \tau_{ji})$ であり τ_{ij} の対称成分、また $\delta_{ij} = \frac{1}{2}(\tau_{ij} - \tau_{ji})$ で交代成分である。なお σ_{ij} は一般化された Hooke の法則を満足し、 δ_{ij} はカウプルストレスと合わせ、回転の平衡方程式を満足する。次に変位、曲率等々の関係は次式のとおりである。

$$e_{ij} = \frac{1}{2}(u_{i,j} + u_{j,i}), \quad \kappa_{ij} = \omega_{i,j} = \frac{1}{2}\varepsilon_{imn} u_{n,mj}, \quad \sigma_{ij} = \lambda e_{kk} \delta_{ij} + 2Ge_{ij}, \quad M_{ij} = 4G\ell^2(\kappa_{ij} + \bar{\eta}\kappa_{ji}) \dots (3)$$

変位ベクトル $\vec{u} = \vec{\Phi} - \ell^2 \nabla \nabla \cdot \vec{\Phi} - \frac{\ell^2}{4(1-\nu)} \text{grad} \{ R \cdot (1 - \ell^2 \nabla^2) \vec{\Phi} + \phi \}$ であり $\vec{\Phi}$ および ϕ は $\nabla^2(\vec{\Phi} - \ell^2 \nabla^2 \vec{\Phi}) = 0, \quad \nabla^2 \phi = 0$ を満足するポテンシャル関数およびスカラー関数である。この $\vec{\Phi}$ は PAPKOVICH による方法を踏襲し $\vec{\Phi} = (\phi, 0, 0)$ とすれば変位 u_r, u_z は次のようになる。

$$u_r = \phi - \ell^2 \frac{\partial^2}{\partial r^2} \left(\frac{1}{r} \phi + \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) - \alpha \frac{\partial}{\partial r} \left[r \cdot \left(1 - \ell^2 \left(\nabla^2 - \frac{1}{r^2} \right) \right) \phi + \phi \right] \dots (4)$$

$$u_z = -\ell^2 \frac{\partial^2}{\partial z^2} \left(\frac{1}{r} \phi + \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) - \alpha \frac{\partial^2}{\partial z^2} \left[r \cdot \left(1 - \ell^2 \left(\nabla^2 - \frac{1}{r^2} \right) \right) \phi + \phi \right] \dots (5) \text{ を得る。}$$

ただし $\alpha = (\lambda + G) / 2(\lambda + 2G) = 1/4(1-\nu)$ である。また回転 $\omega_\theta = \frac{1}{2} \frac{\partial \phi}{\partial z}$ を得る。

ϕ の定義により $(\nabla^2 - 1/r^2) \{ 1 - \ell^2 (\nabla^2 - 1/r^2) \} \phi = 0$ を考慮すれば ϕ および ϕ_0 の

解析関数は次のようである。ただし ∇^2 は角度 θ に関し軸対称であるから $\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$

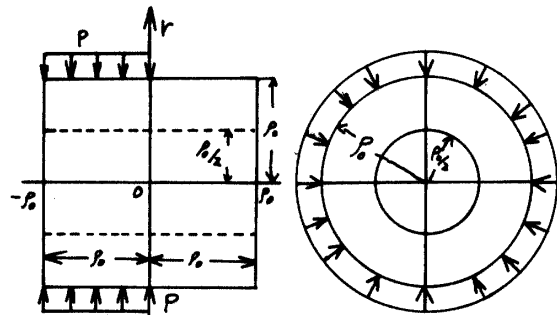


図1.

である。

$$\Phi = \{A_n I_n(\eta r) + B_n K_n(\eta r) + C_n I_n(\eta r) + D_n K_n(\eta r)\} \frac{\cos n\theta}{\sin n\theta} \dots (6) \quad \phi_0 = \{E_n I_n(\eta r) + F_n K_n(\eta r)\} \frac{\cos n\theta}{\sin n\theta} \dots (7)$$

I_0, I_1, K_0, K_1 は変形ベッセル関数オ1種およびオ2種である。また0次および1次である。

この ϕ, ϕ_0 を用いて応力, 偶応力をあらわすと次のようになる。但し $\eta = \sqrt{n^2 + \frac{1}{\rho_0^2}}$,

$$\tau_{rr} = 2G e_{rr} + \lambda e, \quad \tau_{\theta\theta} = 2G e_{\theta\theta} + \lambda e, \quad \tau_{zz} = 2G + \lambda e, \quad \text{ただし } e = e_{rr} + e_{\theta\theta} + e_{zz} \text{ である。}$$

$$e_{rr} = \frac{\partial \phi}{\partial r} + \rho_0^2 \left\{ \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} - \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right\} - \alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2},$$

$$e_{\theta\theta} = \frac{1}{r} \phi - \frac{\rho_0^2}{r} \left\{ \frac{\partial \phi}{\partial r} - \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right\} - \alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2}$$

$$e_{zz} = -\frac{\rho_0^2}{r} \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} - \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial r \partial z^2} - \alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}, \quad \psi = -\frac{1}{r} \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} - \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial r \partial z^2} - \alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}$$

により $\tau_{rr}, \tau_{\theta\theta}, \tau_{zz}$ がもとまる。

次に剪断応力成分は σ_{rz} と平衡方程式より τ_{rz}, τ_{zr} を連立してもとめると次の結果を得る。

$$\tau_{rz} = G \left\{ (1 + 3\eta^2 r^2) \frac{\partial \phi}{\partial r} - \frac{3\rho_0^2}{r} \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} - 3\rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial r \partial z^2} - \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} - 2\alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} \right\} \dots (8)$$

$$\tau_{zr} = G \left\{ (1 + \eta^2 r^2) \frac{\partial \phi}{\partial r} - \frac{\rho_0^2}{r} \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} - \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial r \partial z^2} + \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} - 2\alpha \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} \right\} \dots (9)$$

図1の境界条件をフーリエ級数であらわすと次のようになる。 $M_{z0} = 2G \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}, M_{zr} = 2G \rho_0^2 \eta \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}$

$\tau_{rr} = -\frac{P}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{P}{\pi k} (1 - \cos k\pi) \sin k\pi z$ となる。なお実際の数値計算は $P = 1 \text{ kg/mm}^2, G = 100 \text{ kg/mm}^2, \nu = 0.45, \rho_0 = 4 \text{ cm}$ とした。

図2以下に示すとおり, 拡張されたポアソン比 $\bar{\eta}$ は-0.5, 0, 1.0の三つの場合について吟味した。なお新材料物性値 ρ は円筒の最大半径との比 $\rho_0/\rho = 10.0$ の場合である。 $\tau_{rz} = 0, M_{z0} = 0$ を境界条件とした。

§3 数値計算結果

図2は τ_r , 図3は σ_z , 図4は M_{z0} のZ軸方向の応力分布を, 図5は M_{z0} の半径方向による応力分布を示す。

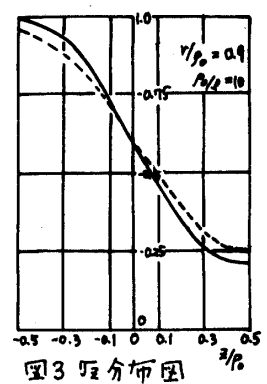
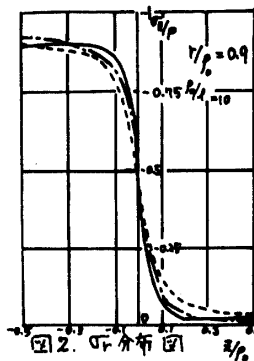
§4 考察

- (1) $\tau_r, \tau_{rz}, \tau_{zr}$ の偶応力理論解の応力値は古典解より軽減している。(2) 応力の軽減の程度は荷重の作用している境界面に近づくにつれて大きくなり, また荷重の不連続点付近において応力の軽減は大きい。(3) 偶応力解による応力分布は古典解よりゆるやかなカーブを描く。
- (4) $\tau_r, \tau_{rz}, \tau_{zr}$ は拡張されたポアソン比($\bar{\eta}$)に依存して影響を受けやすい。(5) M_{z0}, M_{zr} は $\bar{\eta}$ に大きく依存して $\bar{\eta}$ の変化に対応して影響を受ける。(6) M_{z0}, M_{zr} は必ずみ勾配を受けて円筒内で符号が逆転する。(7) $\bar{\eta}$ が1に近づくとき古典理論に近づく。(8) $\bar{\eta}$ は $\sigma_z, \sigma_{\theta}$ に対して大きく影響を与えない。

§5 結語 新材料物性値 $\bar{\eta}$ は応力 $\sigma_z, \sigma_{\theta}$ に大きくあらわれないが偶応力には影響大である。

§6 文献

(1) W. NIWACKI. Bull. Pol. DE. SCI 1971, No.78 P.314 (2) R. DHALWAL. S.M. KHAN. Int. J. Engng Sci 1976, Vol.14 P.769
(3) S. MATYSIAK. Bull. Pol. DE. SCI 1977, No.1 (4) Z. OLESIAK, M. WĄTRÓWSKA Bull. Pol. DE. SCI 1975, Vol.4. P.189



古典理論による応力値
 $\bar{\eta} = 0$ のとき
 $\bar{\eta} = -0.5$ のとき
 $\bar{\eta} = 1.0$ のとき

$$M_{z0} = 2G \rho_0^2 \left(\frac{\partial}{\partial r} - \frac{\eta}{r} \right) \frac{\partial \phi}{\partial z}$$

$$M_{zr} = 2G \rho_0^2 \left(\eta \frac{\partial}{\partial r} - \frac{1}{r} \right) \frac{\partial \phi}{\partial z}$$

$$M_{z0} = 2G \rho_0^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}, \quad M_{zr} = 2G \rho_0^2 \eta \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}$$

