

仮想仕事の原理



⑤ 単位仮想荷重法

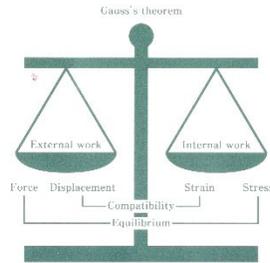
城戸將江・津田恵吾 2021.04

仮想仕事の原理とエネルギー原理 トラス, 梁, 骨組

鹿島出版会 2019年9月

仮想仕事の 原理と エネルギー原理

トラス, 梁, 骨組



Keiigo ISUDA Masae KIDO
津田恵吾 / 城戸将江 (共著)

Virtual work and energy principles
for trusses, beams and frames

鹿島出版会

ISBN978-4-306-03388-7
C3052 ¥3500E

鹿島出版会

定価(本体3,500円+税)

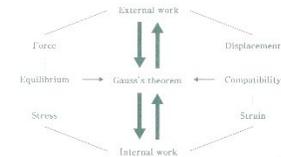


9784306033887



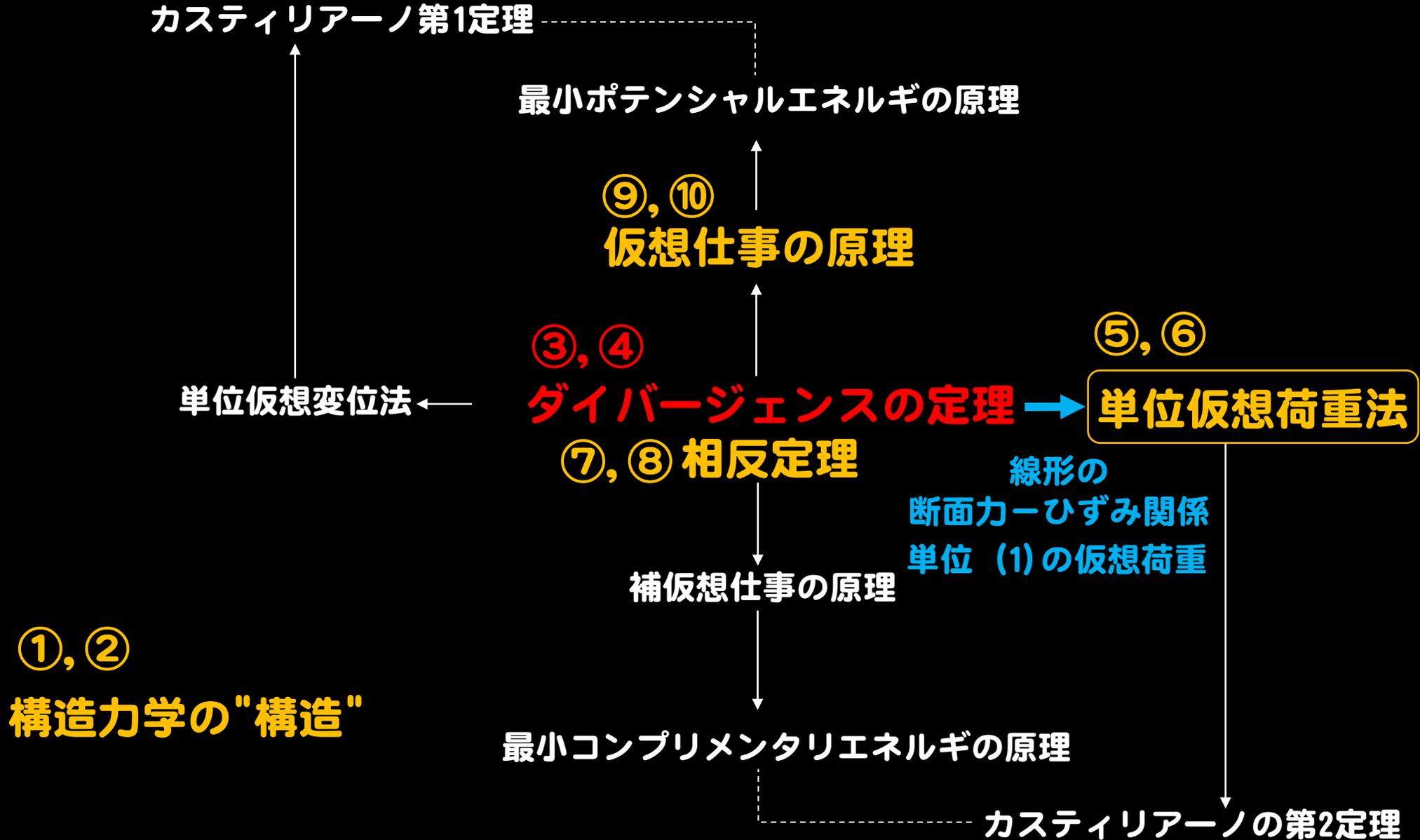
1923052035006

仮想仕事の
原理と
エネルギー原理
トラス, 梁, 骨組

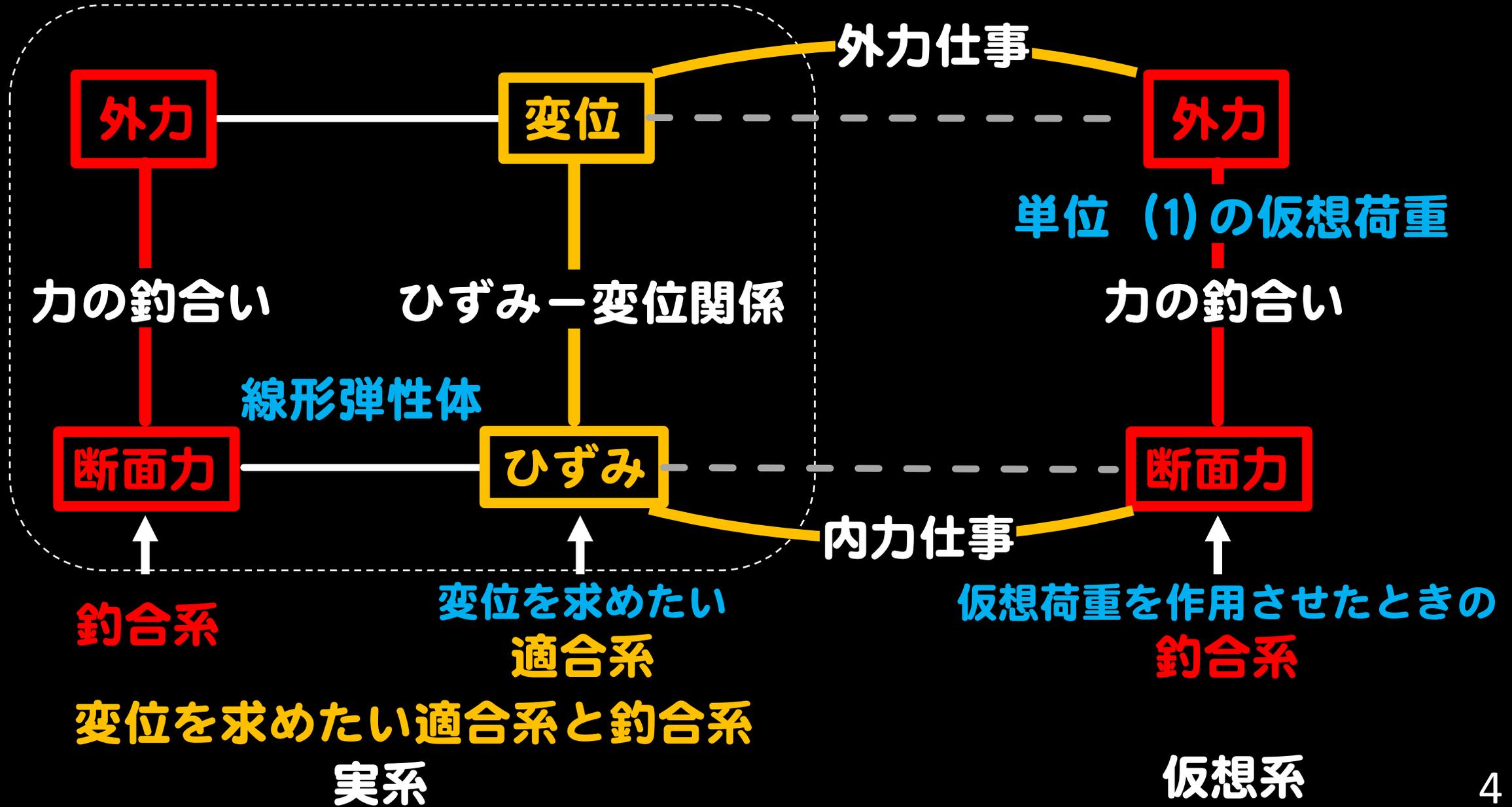


Virtual work and energy principles for trusses, beams and frames

仕事の原理・エネルギー原理の概観



ダイバージェンスの定理と単位仮想荷重法



単位仮想荷重法

ダイバージェンスの定理

外力のなす仮想仕事

内力のなす仮想仕事

$$Q_A^* \cdot v_A + M_A^* \cdot \theta_A + Q_B^* \cdot v_B + M_B^* \cdot \theta_B + \int_0^l w^*(x)v(x)dx = \int_0^l M^*(x) \cdot \phi(x)dx$$

釣合系として、単位(1)の仮想荷重を与える

適合系は変位を求めたい変位とひずみの適合系

線形弾性体

$$\phi(x) = \frac{M(x)}{EI}$$

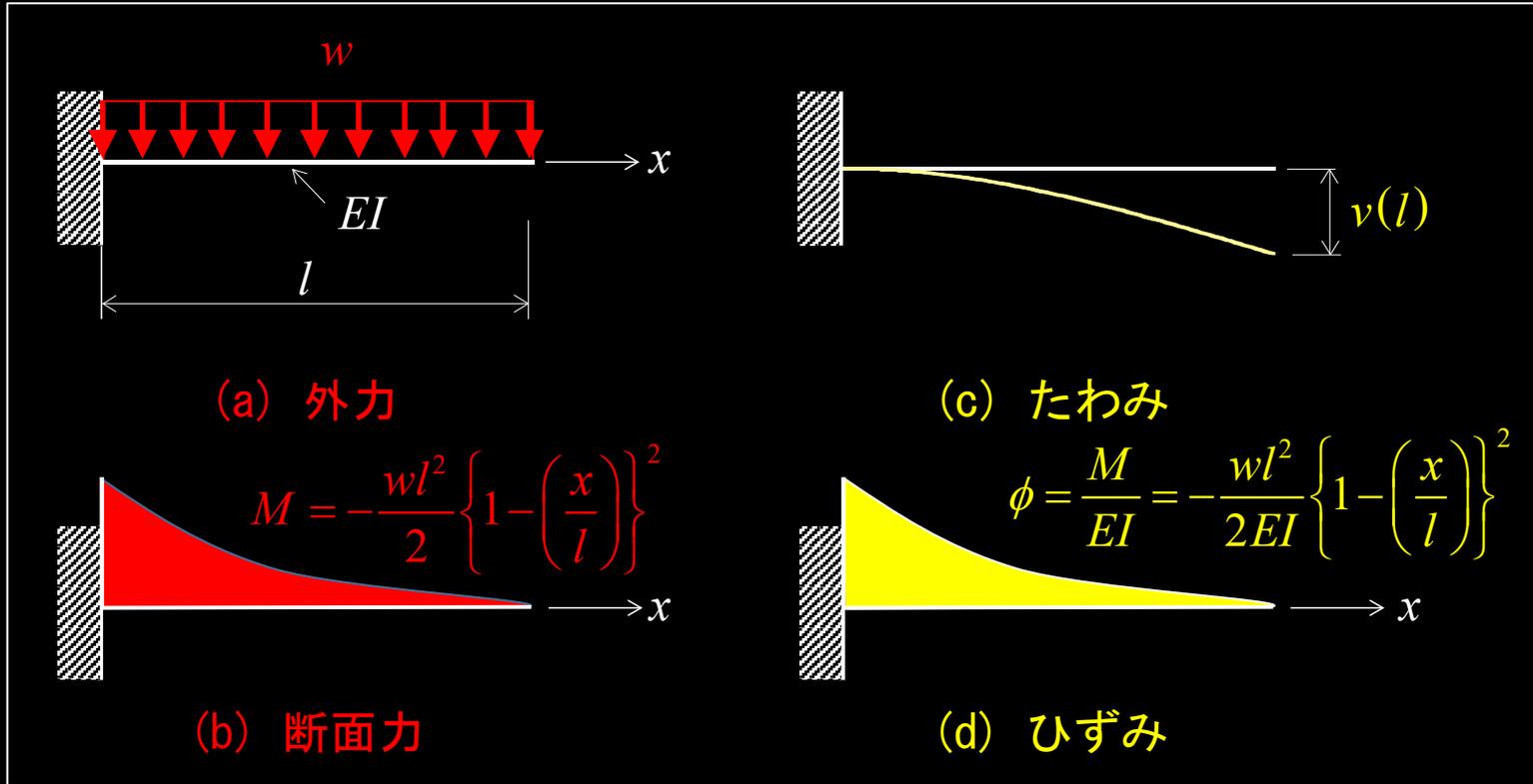
$$1 \cdot v_P = \int_0^l M^*(x) \cdot \phi(x)dx = \int_0^l \overline{M}(x) \cdot \frac{M(x)}{EI} dx$$

↑ ↑
釣合系の外力 適合系のたわみ

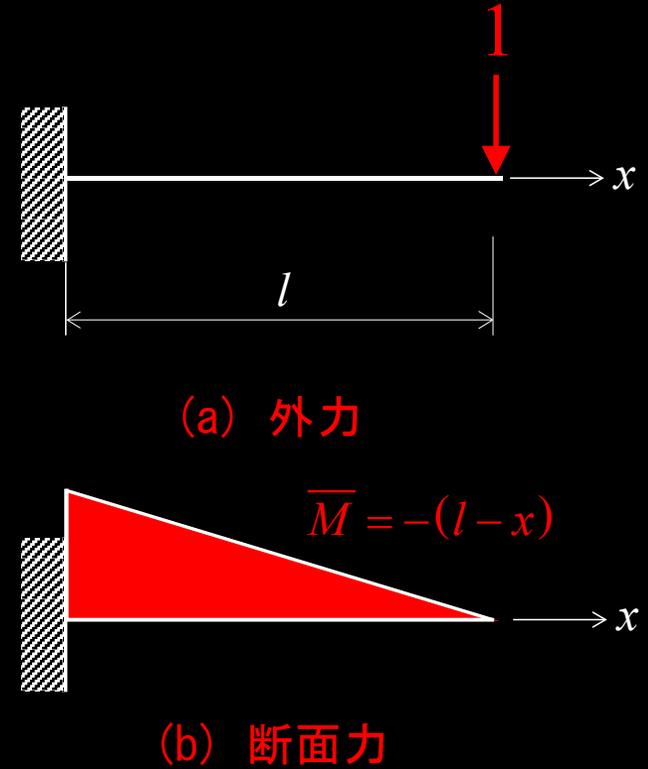
↑ ↑
釣合系の断面力 適合系のひずみ

具体的例1

等分布荷重を受ける片持ち梁のたわみ



適合系



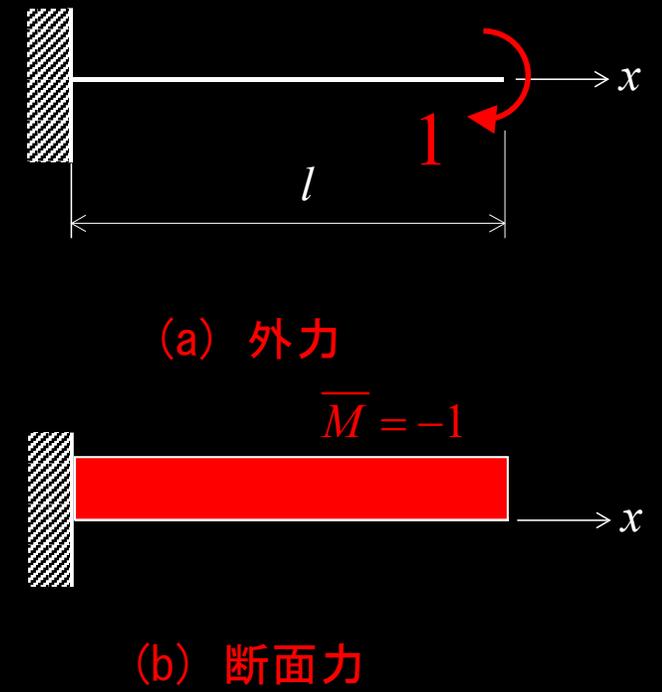
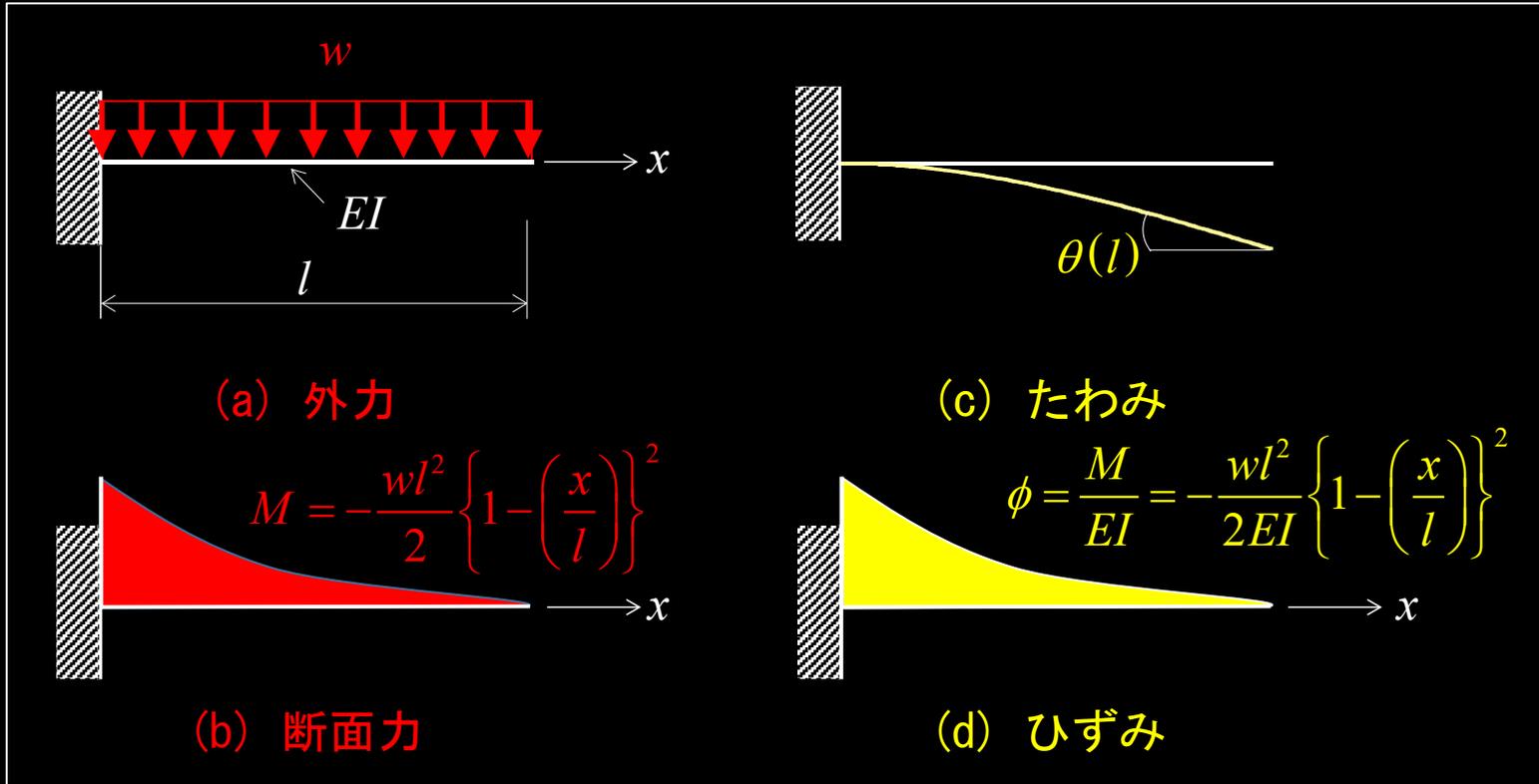
釣合系

ダイバージェンスの定理式

$$1 \cdot v(l) = \int_0^l \bar{M} \cdot \phi dx = \int_0^l \left\{ -(l-x) \right\} \cdot \left[-\frac{wl^2}{2EI} \left\{ 1 - \left(\frac{x}{l} \right) \right\}^2 \right] dx = \frac{wl^4}{8EI}$$

具体的例2

等分布荷重を受ける片持ち梁のたわみ角



適合系

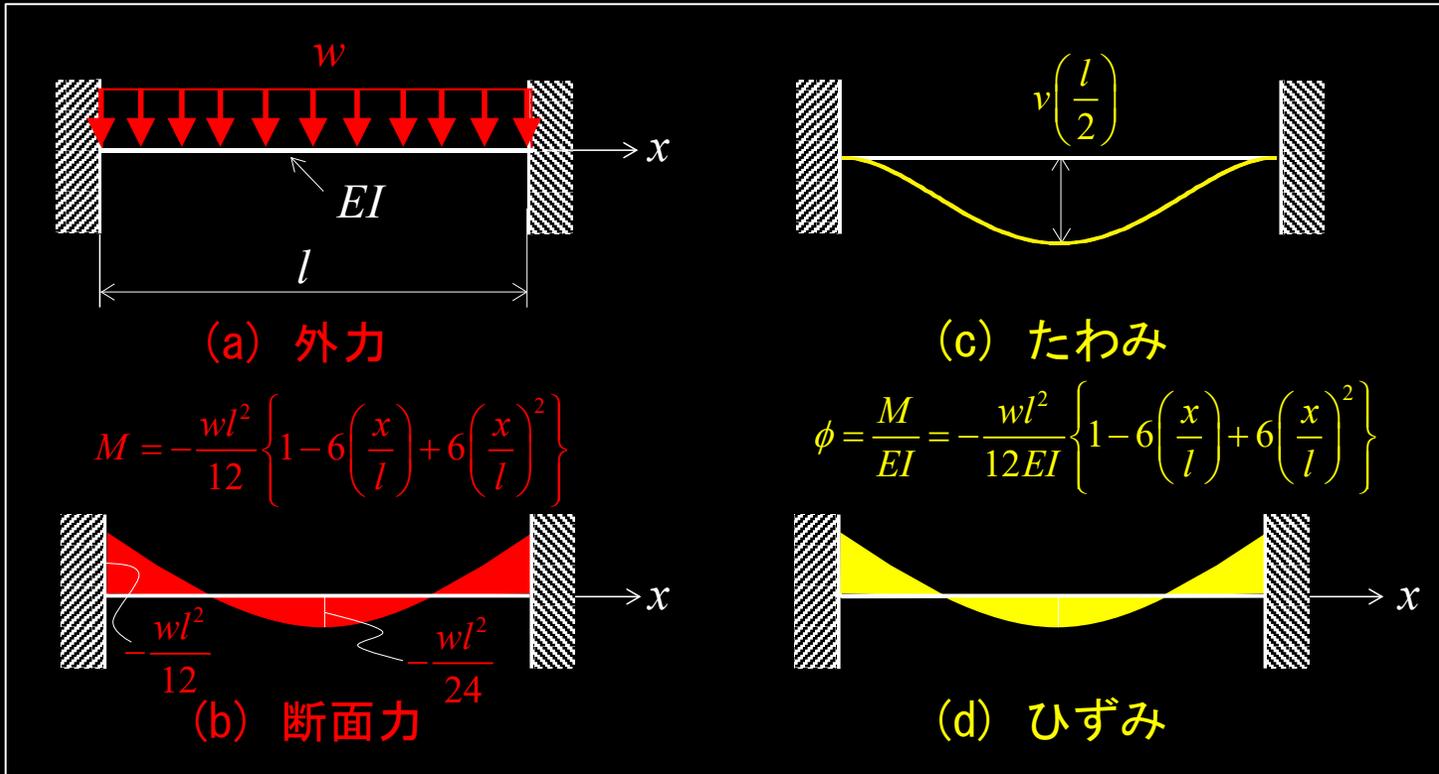
釣合系

ダイバージェンスの定理式

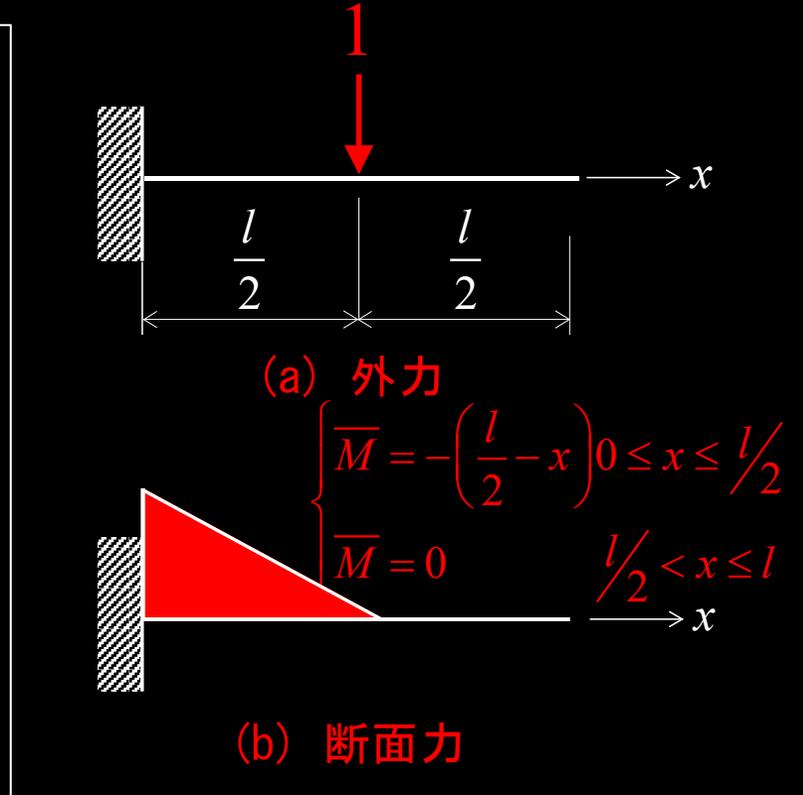
$$1 \cdot \theta(l) = \int_0^l \bar{M} \cdot \phi dx = \int_0^l (-1) \cdot \left[-\frac{wl^2}{2EI} \left\{ 1 - \left(\frac{x}{l} \right) \right\}^2 \right] dx = \frac{wl^3}{6EI}$$

具体的例3

固定ばりのたわみの適合系, 片持ちばりの釣合系



適合系



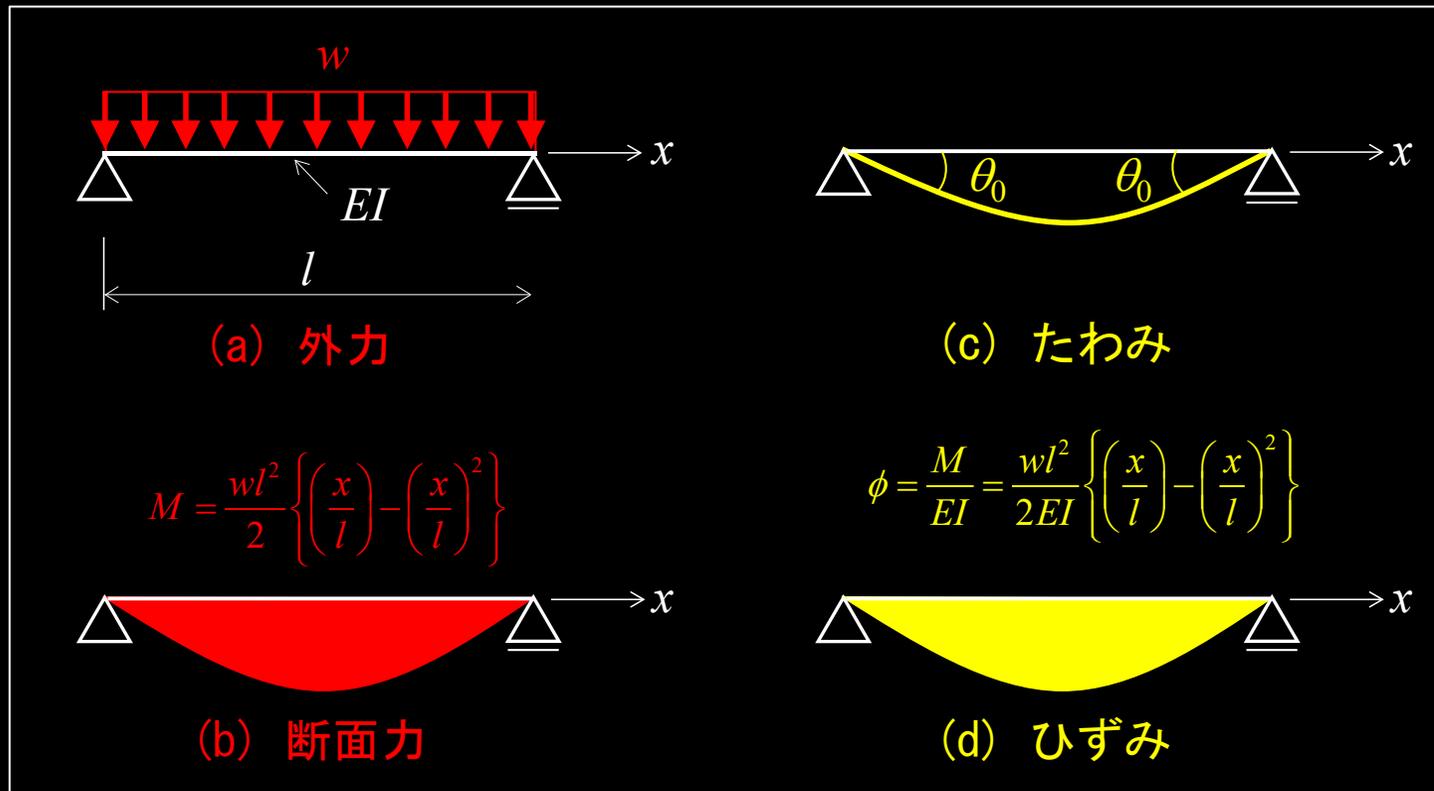
釣合系

ダイバージェンスの定理式

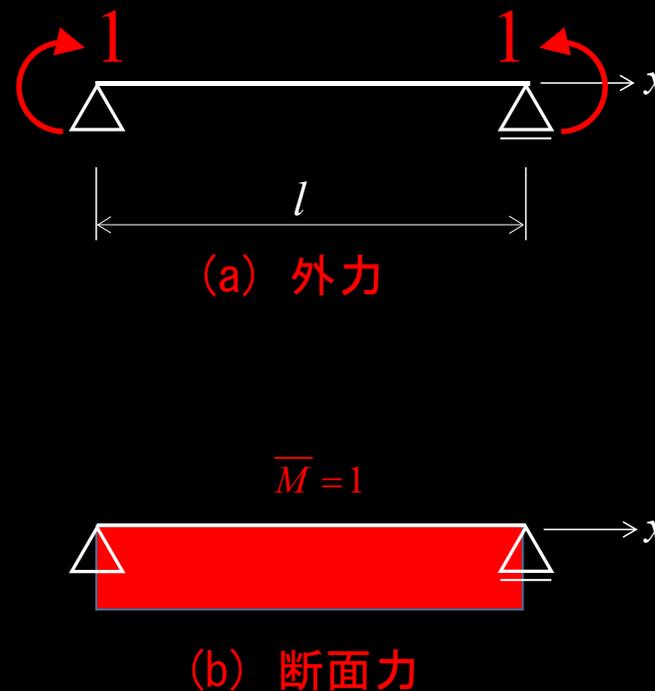
$$1 \cdot v\left(\frac{l}{2}\right) = \int_0^l \overline{M} \cdot \phi dx = \int_0^{\frac{l}{2}} \left\{ -\left(\frac{l}{2} - x\right) \right\} \cdot \left[-\frac{wl^2}{12EI} \left\{ 1 - 6\left(\frac{x}{l}\right) + 6\left(\frac{x}{l}\right)^2 \right\} \right] dx = \frac{wl^4}{384EI}$$

具体的例4

対称な変形をする適合系と 二つの単位荷重をかけた釣合系



適合系



釣合系

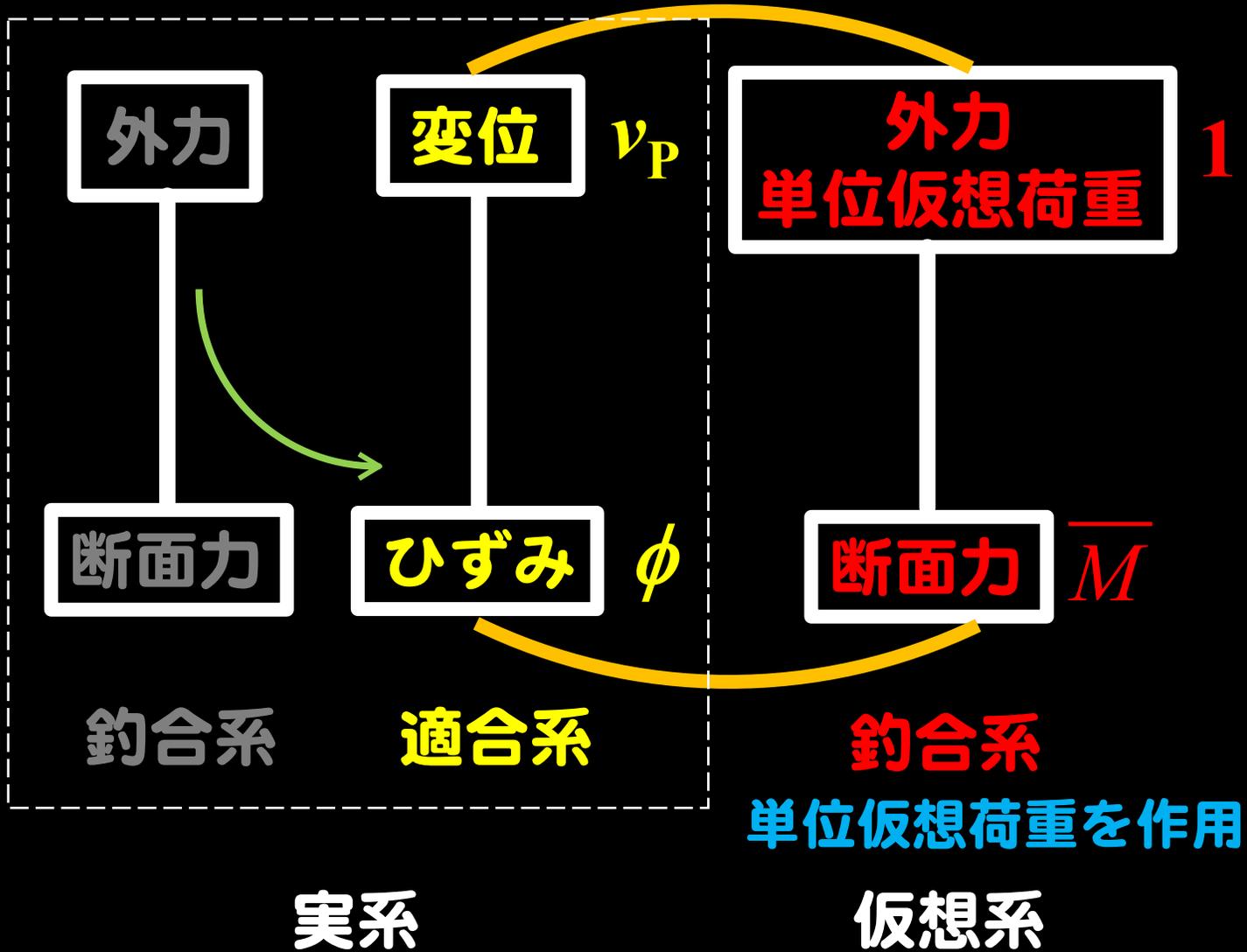
ダイバージェンスの定理式

$$1 \cdot \theta_0 \times 2 = \int_0^l \bar{M} \cdot \phi dx = \int_0^l 1 \cdot \left[\frac{wl^2}{2EI} \left\{ \left(\frac{x}{l} \right) - \left(\frac{x}{l} \right)^2 \right\} \right] dx = \frac{wl^3}{12EI} \longrightarrow \theta_0 = \frac{wl^3}{24EI}$$

まとめ 1

- 1) **ダイバージェンスの定理**で、線形の断面力-ひずみ関係を与える
- 2) **釣合系** ← 単位1の外力を作用
- 3) **適合系** ← 実際の外力による変位
- 4) 変位 (たわみ角) を求めたい点に求めたい方向に**単位1の力 (モーメント)** を作用させ、ダイバージェンスの定理式を記述する
- 5) 基本は、単位仮想荷重を作用させる**釣合系の幾何学的境界条件**は、**適合系の幾何学的境界条件**と同じにする

まとめ 2



$$\begin{aligned}
 1 \cdot v_p &= \int_l \overline{M} \cdot \phi dx \\
 &= \int_l \overline{M} \cdot \frac{M}{EI} dx
 \end{aligned}$$

ポイント・注意

- 1) 釣合系と適合系の幾何学的境界条件は異なっても良い場合がある。
計算が簡単となる場合がある。
- 2) 上記の場合は反力のなす仕事 W が0の時。

次の解説について

単位仮想荷重法を用いた例題を

⑥ 単位仮想荷重法 例題

で解説します。

質問・要望・意見

よりわかりやすく，役に立つ内容にしたいと考えています。

質問，要望，意見などを，どうぞ宜しくお願い致します。

質問等の送付先は，ホームページに示しています。