

問題 8.1 式(8.7)の $\cos 2q$ を $-\cos 2q$ に置きかえる。すなわち、

$$\cos 2\left(q + \frac{p}{2}\right) = -\cos 2q \quad \sin 2\left(q + \frac{p}{2}\right) = -\sin 2q$$

よりただちに式(8.9)が得られる。

問題 8.2 $q = \frac{p}{4}$ のとき $\cos q = \frac{1}{\sqrt{2}}$ 、 $\sin q = \frac{1}{\sqrt{2}}$ であるので、これを式(8.5)、(8.6)に代

入すると
$$s_n = \frac{1}{2}s_x + \frac{1}{2}s_y + t_{xy}, \quad t_{xy} = \frac{1}{2}(s_y - s_x)$$

となる。そこで $s_x = 100(\text{MPa})$ 、 $s_y = 50(\text{MPa})$ 、 $t_{xy} = 50(\text{MPa})$ を代入すると

$$s_n = 125(\text{MPa})、t_n = -25(\text{MPa})$$

問題 8.3 式(8.75)より

$$K = \frac{210}{3(1-2 \times 0.3)} = 175(\text{GPa})$$

問題 8.4 式(8.103)に $s_1 = s_q = 20p$ 、 $s_2 = s_x = 10p$ 、 $s_3 = s_r = 0$ (以上、例題 8.5 で計算済み) を代入すると、

$$\sqrt{(20p)^2 + (10p)^2} - 20p \times 10p = 10\sqrt{3}p$$

となり、これが $s_y = 240(\text{MPa})$ と等しいとき降伏するので、

$$p = \frac{240}{10\sqrt{3}} = 13.9(\text{MPa})$$

問題 8.5 式(8.115)、(8.116)がそのまま使え、

$$e_x = e_1 = 1000me \quad e_y = e_3 = 200me \quad g_{xy} = 2e_2 - (e_x + e_y) = 200me$$

問題 8.6

図参照。

問題 8.5 で得られた $e_x = 1000me$ 、 $e_y = 200me$ 、 $g_{xy} = 200me$ を使う。

まず横軸に e 、縦軸に $\frac{1}{2}g$ の座標軸をとる。せん断ひずみは工学せん断ひずみの半分をとる

ことに注意。

(1) 次に $P'(\mathbf{e}_x, -\frac{1}{2}\mathbf{g}_{xy}) = P'(1000, -100)$

(2) 円の中心Cの \mathbf{e} 座標は2つの主ひずみの平均になっており、またひずみについても式(8.25)と同様の関係があるので、

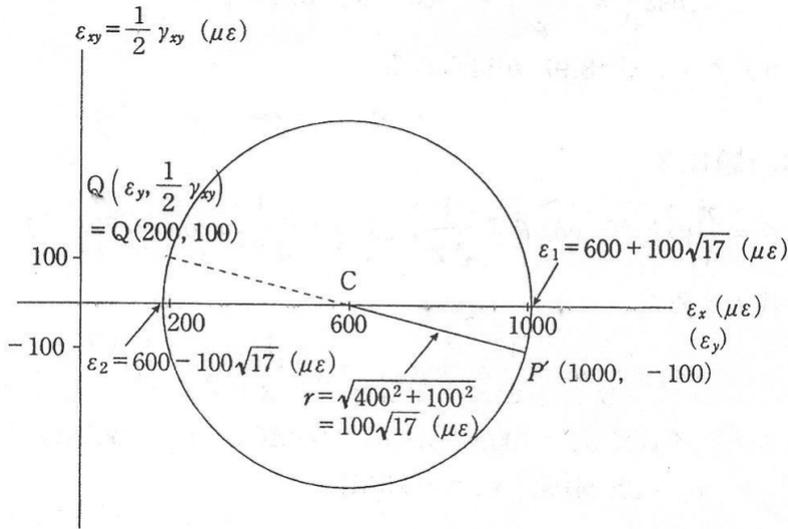
$$C(\mathbf{e}, 0) = C\left(\frac{\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y}{2}, 0\right) = C(600, 0) \text{ である。}$$

(3) Cを中心、 $\overline{CP'}$ を半径(半径は

(4) $r = \sqrt{(1000 - 600)^2 + 100^2} = 100\sqrt{17}(\mu\epsilon)$)

とする円を描けば、これがモールのひずみ円である。

(5) 主ひずみの値はC点のひずみに半径を加える、あるいは減じればよい。



問題 8.7 式(8.7)~(8.9)より $\mathbf{s}_x \mathbf{s}_{y'} - \mathbf{t}_{x'y'}$

$$\begin{aligned}
 &= \left[\frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) + \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \cos 2\mathbf{q} + \mathbf{t}_{xy} \sin 2\mathbf{q} \right\} \right] \\
 &\quad \times \left[\frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) - \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \cos 2\mathbf{q} + \mathbf{t}_{xy} \sin 2\mathbf{q} \right\} \right] \\
 &\quad - \left\{ -\frac{1}{2}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \sin 2\mathbf{q} + \mathbf{t}_{xy} \cos 2\mathbf{q} \right\}^2
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{4}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y)^2 - \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \cos 2\mathbf{q} + \mathbf{t}_{xy} \sin 2\mathbf{q} \right\}^2 \quad (\text{和と差の積}) \\
&\quad - \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \sin 2\mathbf{q} - \mathbf{t}_{xy} \cos 2\mathbf{q} \right\}^2 \\
&= \frac{1}{4}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y)^2 \\
&\quad - \left[\frac{1}{4}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 (\cos^2 2\mathbf{q} + \sin^2 2\mathbf{q}) \right. \\
&\quad \quad + (\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \mathbf{t}_{xy} \cos 2\mathbf{q} \sin 2\mathbf{q} \\
&\quad \quad - (\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y) \mathbf{t}_{xy} \cos 2\mathbf{q} \sin 2\mathbf{q} \\
&\quad \quad \left. + \mathbf{t}_{xy}^2 (\sin^2 2\mathbf{q} + \cos^2 2\mathbf{q}) \right] \\
&= \frac{1}{4}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y)^2 - \frac{1}{4}(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 - \mathbf{t}_{xy}^2 \quad (\text{ピタゴラスの定理適用}) \\
&= \mathbf{s}_x \mathbf{s}_y - \mathbf{t}_{xy}^2
\end{aligned}$$

(1) 式(8.17)より

$$\begin{aligned}
&\mathbf{s}_1 \mathbf{s}_2 \\
&= \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) + \frac{1}{2} \sqrt{(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 + 4\mathbf{t}_{xy}^2} \right\} \\
&\quad \times \left\{ \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) - \frac{1}{2} \sqrt{(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 + 4\mathbf{t}_{xy}^2} \right\} \\
&= \frac{1}{4}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y)^2 - \frac{1}{4} \{ (\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 + 4\mathbf{t}_{xy}^2 \} \quad (\text{和と差の積}) \\
&= \mathbf{s}_x \mathbf{s}_y - \mathbf{t}_{xy}^2
\end{aligned}$$

(2) 式(a)の行列式の値は

$$(\mathbf{s}_x - \mathbf{l})(\mathbf{s}_y - \mathbf{l}) - \mathbf{t}_{xy}^2 = 0$$

すなわち

$$\mathbf{l}^2 - (\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) \mathbf{l} + (\mathbf{s}_x \mathbf{s}_y - \mathbf{t}_{xy}^2) = 0 \quad (\text{b})$$

これより

$$I = \dots = \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) \pm \frac{1}{2}\sqrt{(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 + 4\mathbf{t}_{xy}^2}$$

となる。これは式(8.17)と同じで、確かに主応力 \mathbf{s}_1 、 \mathbf{s}_2 である。すなわち式(a)は

$$(I - \mathbf{s}_1)(I - \mathbf{s}_2) = 0$$

とも書ける。これを展開すると

$$I^2 - (\mathbf{s}_1 + \mathbf{s}_2)I + \mathbf{s}_1\mathbf{s}_2 = 0 \tag{c}$$

となり、(b)式と係数比較すると、

$$\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y = \mathbf{s}_1 + \mathbf{s}_2, \quad \mathbf{s}_x\mathbf{s}_y - \mathbf{t}_{xy}^2 = \mathbf{s}_1\mathbf{s}_2$$

と、1次、2次の不変量が同時に求まる。

(参考) 固有値問題と主応力、不変量

座標変換

$$\begin{bmatrix} \mathbf{s}_{x'} & \mathbf{t}_{x'y'} \\ \mathbf{t}_{x'y'} & \mathbf{s}_{y'} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_1 & m_1 \\ l_2 & m_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{s}_x & \mathbf{t}_{xy} \\ \mathbf{t}_{xy} & \mathbf{s}_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_1 & l_2 \\ m_1 & m_2 \end{bmatrix} \tag{p.141, 式(8.14)}$$

いま $\mathbf{s}_{x'}$ のみを考える ($\mathbf{s}_{x'}$ の極値 = 主応力をさがす)。

$$\mathbf{s}_{x'} = \begin{bmatrix} l_1 & m_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{s}_x & \mathbf{t}_{xy} \\ \mathbf{t}_{xy} & \mathbf{s}_y \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} l_1 \\ m_1 \end{Bmatrix}$$

ここで $l_1 \rightarrow l$ 、 $m_1 \rightarrow m$ とおく

$$\mathbf{s}_{x'} = \begin{bmatrix} l & m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{s}_x & \mathbf{t}_{xy} \\ \mathbf{t}_{xy} & \mathbf{s}_y \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} l \\ m \end{Bmatrix} = \mathbf{s}_x l^2 + \mathbf{s}_y m^2 + 2\mathbf{t}_{xy} lm$$

(1)

方向余弦には

$$l^2 + m^2 = 1 \tag{2}$$

の関係があるので、 l, m のうち独立なものは1つであるが、未定定数 l をもちこみ、

$$\Phi = \mathbf{s}_{x'} - l(l^2 + m^2 - 1) \tag{3}$$

の極値を、あたかも l, m が独立変数であるように扱って求める(これを Lagrange の未定定数法という)。

$$\text{極値 すなわち } \frac{\partial \Phi}{\partial l} = 0, \quad \frac{\partial \Phi}{\partial m} = 0$$

$$(1), (3) \quad \Phi = (\mathbf{s}_x - I)l^2 + (\mathbf{s}_y - I)m^2 + 2t_{xy}lm + I \quad (4)$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial l} = 2(\mathbf{s}_x - I)l + 2t_{xy}m = 0 \quad (5)$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial m} = 2(\mathbf{s}_y - I)m + 2t_{xy}l = 0 \quad (6)$$

(5), (6) を行列表示

$$\begin{bmatrix} \mathbf{s}_x & t_{xy} \\ t_{xy} & \mathbf{s}_y \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} l \\ m \end{Bmatrix} = I \begin{Bmatrix} l \\ m \end{Bmatrix} \quad (7)$$

intermission

固有値問題の基本形

$$A\mathbf{u} = I\mathbf{u} \quad (a)$$

ベクトル $\mathbf{u} = \mathbf{0}$ (trivial) 以外に上の式を満足する I があるか。あるとき、 I を A の固有値、 \mathbf{u} を固有ベクトルという。固有値は

$$|A - IE| = 0 \quad (b)$$

より求められる。 E は単位行列。 end of intermission

(7)は(a)と同形 (b)より

$$\begin{vmatrix} \mathbf{s}_x - I & t_{xy} \\ t_{xy} & \mathbf{s}_y - I \end{vmatrix} = 0 \quad (8)$$

$$(\mathbf{s}_x - I)(\mathbf{s}_y - I) - t_{xy}^2 = 0$$

$$I^2 - I(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) + \mathbf{s}_x \mathbf{s}_y - t_{xy}^2 = 0 \quad (9)$$

すなわち

$$I = \frac{1}{2}(\mathbf{s}_x + \mathbf{s}_y) \pm \frac{1}{2}\sqrt{(\mathbf{s}_x - \mathbf{s}_y)^2 + 4t_{xy}^2}$$

これは式(8.17)の主応力そのものである。

主応力を求める問題は固有値問題である。

したがって主応力 $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2$ は $(I - \mathbf{s}_1)(I - \mathbf{s}_2) = 0$ の根。

$$I^2 - I(\mathbf{s}_1 + \mathbf{s}_2) + \mathbf{s}_1 \mathbf{s}_2 = 0 \quad (10)$$

(9)と(10)の係数比較

$$s_x + s_y = s_1 + s_2 \equiv I_1$$

$$s_x s_y - t_{xy}^2 = s_1 s_2 \equiv I_2$$

s_1, s_2 は座標軸のとり方に無関係な量なので、 $s_x + s_y$ 、 $s_x s_y - t_{xy}^2$ も座標軸に無関係、すなわち不変量である。

問題 8.8 図 8.48(a)で、法線が x 軸と q の角をなす面の応力は p.140 の式(8.7)、(8.8)で求められる。いま $s_x = 0$ 、 $s_y = 0$ 、 $t_{xy} = t$ 、 $q = 45^\circ$ とおくと

$$s_{x'} = t_{xy} \sin 2q = t, \quad t_{x'y'} = t_{xy} \cos 2q = 0$$

となり、また式(8.9)より

$$s_{y'} = -t_{xy} \sin 2q = -t$$

となるが、これは法線が x 軸と 45° の角をなす面には垂直応力 t 、せん断応力 0、それと直角の面 (y' 方向) には垂直応力 $-t$ が作用することを意味している。これは図 8.48(b)にほかならない。

問題 8.9 正方形 ABCD にせん断応力 t をかけると、ひし形 A'BC'D' になる。

$$\begin{aligned} DK' = CC' &= a \frac{g}{2}, & DK'' = AA' &= a \frac{g}{2} \\ \frac{DD'}{BD} &= \frac{\sqrt{2}DK'}{BD} = \frac{\sqrt{2}ag/2}{\sqrt{2}a} = \frac{g}{2} = \frac{t}{2G} \end{aligned} \quad (a)$$

一方、正方形 EFGH に $\pm t$ の引張り・圧縮応力をかけると、長方形 E'F'G'H' になる。いま BD 方向に x 軸、BF 方向に y 軸をとる。

$$s_x = t, \quad s_y = -t$$

$$\frac{DD'}{BD} = e_x = \frac{1}{E} (s_x - n s_y) = \frac{(1+n)t}{E} \quad (b)$$

上の(a)と(b)は同じなので、右辺同士を等置して

$$G = \frac{E}{2(1+n)} \quad (8.69) \text{ が得られる。}$$

問題 8.10 この場合、図 8.34 に加え、 $\frac{4P}{pd^2}$ の引張り応力が加算される。せん断応力は変わらない。したがって式(8.107)は

$$s_{\max} = \frac{32M}{pd^3} + \frac{4P}{pd^2} = \frac{32}{pd^3} \left(M + \frac{Pd}{8} \right) = \frac{32}{pd^3} M' \quad (\text{a})$$

ただし

$$M' = M + \frac{Pd}{8} \quad (\text{b})$$

となる。式(8.105)は変わらない。これより相当曲げモーメント、相当ねじりモーメントは式(8.109)、(8.111)で M を上式(b)の M' でおきかえればよい。

問題 8.11 与題より、 $q_1 = 0$ 、 $q_2 = \frac{p}{3}$ 、 $q_3 = \frac{2p}{3}$ であるので

$$\cos q_1 = 1, \quad \sin q_1 = 0, \quad \cos q_2 = \frac{1}{2}, \quad \sin q_2 = \frac{\sqrt{3}}{2},$$

$$\cos q_3 = -\frac{1}{2}, \quad \sin q_3 = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

となる。これを式(8.114)に代入して

$$\mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_x \quad (\text{a})$$

$$\mathbf{e}_2 = \frac{1}{4}\mathbf{e}_x + \frac{3}{4}\mathbf{e}_y + \frac{\sqrt{3}}{4}\mathbf{g}_{xy} \quad (\text{b})$$

$$\mathbf{e}_3 = \frac{1}{4}\mathbf{e}_x + \frac{3}{4}\mathbf{e}_y - \frac{\sqrt{3}}{4}\mathbf{g}_{xy} \quad (\text{c})$$

これより

$$\mathbf{e}_x = \mathbf{e}_1, \quad \mathbf{e}_y = \frac{2}{3}(\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - \frac{1}{2}\mathbf{e}_1), \quad \mathbf{g}_{xy} = \frac{2}{\sqrt{3}}(\mathbf{e}_2 - \mathbf{e}_3)$$

が解。