

図1

例題11.3 図1(A)のような構造の垂直部材CDの座屈荷重を求めなさい。

解 座屈後の変形は図1(B)のようになるとする。この図で R_A と R_B はAとBでの反力である。水平部材ABと垂直部材CDの力学的なつりあいは図2のように描くことができる。ここで、外力は赤で、内力は青でそれぞれ表現している。

水平部材ABはその中央点Cに横荷重 P と部材CDの先端Dが d だけたわむことによって作用軸の軸線がずれることで大きさ Pd の時計回りのモーメントがはたらく。

まず、 R_A を求める。モーメントのつりあい(Bまわり)は

$$-R_A L + \frac{1}{2} PL - Pd = 0$$

であるから、 R_A は

$$R_A = \frac{1}{2} P - \frac{d}{L} P$$

である。

水平部材のAC間の曲げモーメントはモーメントのつりあい $-R_A x_1 + M_{AC} = 0$ (図2)から

$$M_{AC} = R_A x_1$$

CB間の曲げモーメントは

$$M_{CB} = R_A x_1 + Pd - P \left(x_1 - \frac{L}{2} \right)$$

であるから、たわみ角の式とたわみ関数は、各区間で

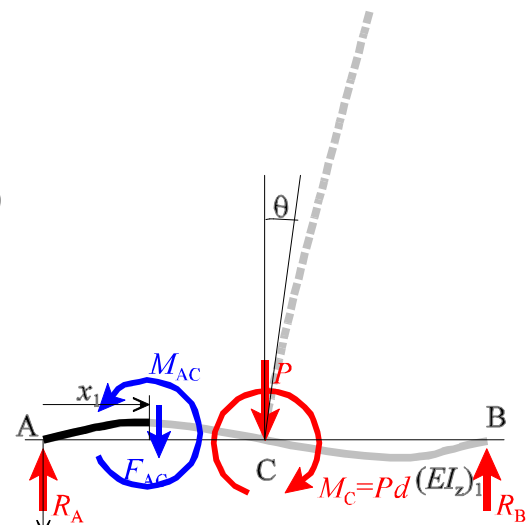


図2

$$\theta_{AC} = -\frac{1}{(EI_z)_1} \frac{1}{2} R_A x_1^2 + \theta_A$$

$$v_{AC} = -\frac{1}{(EI_z)_1} \frac{1}{6} R_A x_1^3 + \theta_A x_1 + v_A$$

$$\theta_{CB} = -\frac{1}{(EI_z)_1} \left[\frac{1}{2} R_A x_1^2 + Pd \left(x_1 - \frac{1}{2} L \right) - \frac{1}{2} P \left(x_1 - \frac{1}{2} L \right)^2 \right] + \theta_A$$

$$v_{CB} = -\frac{1}{(EI_z)_1} \left[\frac{1}{6} R_A x_1^3 + \frac{1}{2} Pd \left(x_1 - \frac{1}{2} L \right)^2 - \frac{1}{6} P \left(x_1 - \frac{1}{2} L \right)^3 \right] + \theta_A x_1 + v_A$$

水平部材の両端でたわみがゼロであることから、

$$v_A = 0$$

$$\theta_A = \frac{1}{(EI_z)_1} \left[\frac{1}{6} R_A L^2 + \frac{1}{8} PdL - \frac{1}{48} PL^2 \right]$$

となり、水平部材中央($x_1 = L/2$)でのたわみ角は

$$\theta_{AC} \left(\frac{1}{2} L \right) = -\frac{1}{(EI_z)_1} \frac{1}{8} R_A L^2 + \frac{1}{(EI_z)_1} \left[\frac{1}{6} R_A L^2 + \frac{1}{8} PdL - \frac{1}{48} PL^2 \right] = \frac{1}{12} \frac{1}{(EI_z)_1} PdL$$

となる。この値が θ となる。

垂直部材について考えると、モーメントのつりあい

$$Pd - Pv + M_{CD} = 0$$

(図3)から曲げモーメントは

$$M_{CD} = -Pd + Pv$$

となり、たわみの基礎微分方程式は

$$\frac{d^2 v}{dx^2} = -\frac{M_{CD}}{EI_z} = \frac{1}{EI_z} (Pd - Pv)$$

となるから、 $\lambda^2 = P/EI_z$ とおくとたわみ関数は

$$v = a \cos \lambda x + b \sin \lambda x + d$$

Cでたわみがゼロ、たわみ角が θ であることから

$$a + d = 0$$

$$\lambda b = \frac{1}{12} \frac{1}{(EI_z)_1} PdL$$

Dでたわみが d であることから

$$a \cos \lambda H + b \sin \lambda H + d = d$$

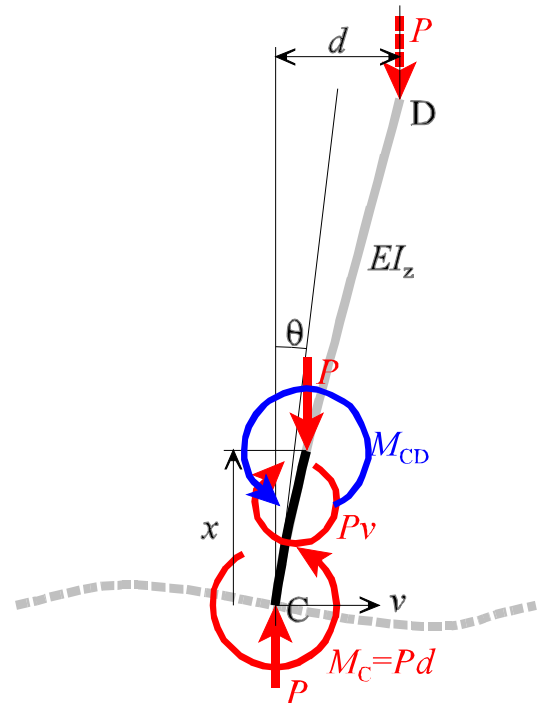


図3

が得られる。以上の三つの式から

$$-d\cos\lambda H + \frac{1}{12(EI_z)_1\lambda} PdL\sin\lambda H = 0$$

$P = EI_z\lambda^2$ を用いて

$$-\cos\lambda H + \frac{1}{12} \frac{EI_z}{(EI_z)_1} \lambda L \sin\lambda H = 0$$

となる。この式が λ が満足すべき方程式であり、この式を満足する λ が決まれば $P = EI_z\lambda^2$ から P を求めることができる。この P が P_{cr} となる。