相反定理のきちんとした説明

ある外力 P_i のなした仕事は、その外力の作用点の作用方向の変位を λ_i とすると、式(9.1)から $P_i\lambda_i/2$ で求めることができるが、n個の外力のなした仕事は一つ一つの外力のなした仕事の総和として求めることができるので

$$W = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{n} \lambda_j P_j \tag{2}$$

で表すことができる。いま, P_i → P_i + dP_i となったとき, λ_i → λ_i + $d\lambda_i$ となったとすると,仕事の変化分は図 9.2を参照すると P_i d λ_i であるが,n個の外力の変化分は

$$dW = \sum_{j=1}^{n} \lambda_j dP_j = \sum_{j=1}^{n} P_j d\lambda_j$$
(3)

である. 式(1)の全微分

$$d\lambda_{j} = \sum_{i=1}^{n} \overline{\lambda}_{ji} dP_{i} \tag{4}$$

を式(3)に代入すると

$$dW = \sum_{i=1}^{n} P_{j} \left(\sum_{i=1}^{n} \overline{\lambda}_{ji} dP_{i} \right) = \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} \overline{\lambda}_{ji} P_{j} \right) dP_{i}$$
 (5)

となる. 一方、W=Uであるのでひずみエネルギの増加分dUは

$$dU = \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial U}{\partial P_i} dP_i = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i dP_i = \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} \overline{\lambda}_{ij} P_j \right) dP_i$$
 (6)

である. 仕事の変化分とひずみエネルギの変化分が等しいので, 式(5)と(6)が等しくなければならない. ゆえに

$$\overline{\lambda}_{ji} = \overline{\lambda}_{ij}$$

が得られる.