



基礎 5 3 話 No.2 ひじ型骨組 水平荷重による柱頭水平変位

付 13 話参照
ex53_1

2) ひじ型骨組+水平荷重

今回は、図4に示す骨組の断面力分布と柱頭の水平変位を求める。骨組は静定構造であることから、最初に力の釣合から断面力を求める。まず、静定構造の応力解析は反力を求めることから始める。反力を図4のように仮定し、荷重との力の釣合及び節点1に関するモーメントの釣合より、反力を求める。

$$V_1 + V_2 = 0; \quad H_1 = P; \quad Ph - V_2 l = 0 \rightarrow$$

$$V_1 = -Ph/l; \quad V_2 = Ph/l; \quad H_1 = P$$

反力を求めた後は、断面力を求める。まず、図5(b)を参考にすると、節点1から x 点でのモーメントの釣合は次式となり、柱の曲げモーメントは下式右となる。

$$-M(x) + H_1 x = 0 \rightarrow M(x) = Px$$

なお、曲げモーメント図は、図5(b)のように水平反力の尻尾側に描く。次に、節点3から x の位置でのモーメントの釣合は次式で与えられ、柱の曲げモーメントは同右式となる。

$$-M(x) + H_1 h + V_1 x = 0 \rightarrow M(x) = Ph - \frac{Ph}{l} x$$

せん断力は、反力との力の釣合もしくは曲げモーメントの傾きから求められる。また、柱の軸力は反力との力の釣合より得られ、梁の軸力は節点2の境界がローラー支持であることから、ゼロとなる。曲げモーメント図、せん断力図、軸力図を各々図6に示す。

次に、骨組の変形を求めてみよう。梁の微分方程式は、曲げモーメントから、節点1-3間の柱と節点3-2間の梁に対して、各々、

$$EI_c \frac{d^2 v_1}{dx^2} = -Px \quad (1-3 \text{間}); \quad EI_b \frac{d^2 v_2}{dx^2} = \frac{Ph}{l} x - Ph \quad (3-2 \text{間})$$

となる。ただし、部材の曲げ剛性は、柱では EI_c で、梁では EI_b とする。また、座標系は図5に示されており、各々の鉛直方向たわみとして、柱は v_1 、梁は v_2 とする。上式を2回積分すると変位が次のように得られる。

$$EI_c v_1(x) = -\frac{Px^3}{6} + C_1 x + C_2; \quad EI_b v_2(x) = \frac{Ph}{6l} x^3 - \frac{Ph}{2} x^2 + C_3 x + C_4$$

梁の微分方程式では、柱が伸縮しないとすると、節点3は上下に変位しないこと、また節点2はローラー支持であるため上下に変位しないことより、次の境界条件が得られ、積分定数が求められる。

$$EI_b v_2(0) = C_4 = 0$$

$$EI_b v_2(l) = \frac{Phl^3}{6l} - \frac{Phl^2}{2} + C_3 l = 0 \rightarrow C_3 = \frac{Phl}{3}$$

ex53_1

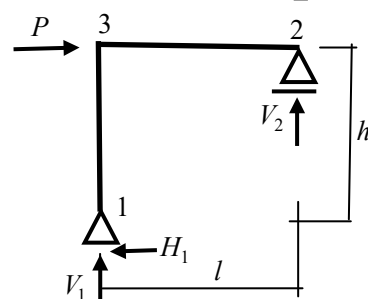
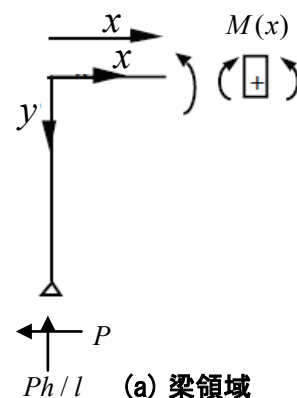
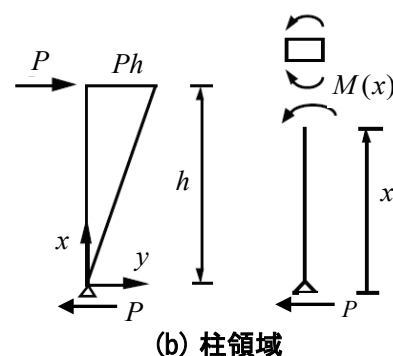


図 4 ひじ型骨組+水平荷重

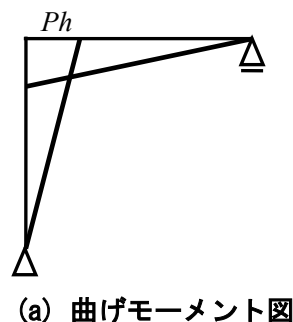


(a) 梁領域



(b) 柱領域

図 5 部材のモーメントの釣合



(a) 曲げモーメント図

得られた積分定数より梁のたわみ $v_2(x)$ 及び回転角 $\theta_2(x)$ は、

$$v_2(x) = \frac{Phl^2}{6EI_b} \left\{ \left(\frac{x}{l}\right)^3 - 3\left(\frac{x}{l}\right)^2 + 2\left(\frac{x}{l}\right) \right\}; \quad \theta_2(x) = \frac{dv_2}{dx} = \frac{Phl}{6EI_b} \left\{ 3\left(\frac{x}{l}\right)^2 - 6\left(\frac{x}{l}\right) + 2 \right\}$$

ここで、節点3での梁の回転角 θ_3 は、上右式に $x=0$ を代入することで、 $\theta_2(0) = \theta_3 = Phl / 3EI_b$ となる。

次に、柱の微分方程式の境界条件は、節点1ではピン支持であることより次式となり、積分定数 C_2 が求められる。

$$EI_c v_1(0) = C_2 = 0$$

一方、節点3では鉛直方向変位、つまり骨組では水平変位が生じる。この変位 δ は、柱のたわみ式に $x=h$ を代入することで得られる。

$$\delta = v_1(h) = \frac{1}{EI_c} \left(-\frac{Px^3}{6} + C_1x \right) \Big|_{x=h} = \frac{h}{EI_c} \left(-\frac{Ph^2}{6} + C_1 \right)$$

他の境界条件として、節点3での回転角 θ_3 を用いる。図7に示すように、節点3では、梁と柱は90度の角度で剛接しており、変形後もこの角度が保たれる。このため、梁の回転角 θ_3 と柱の回転角は等しい。節点3での柱の回転角 θ_3 は次式となり、梁の回転角と等しいと置くと、次式右が

$$\frac{dv_1}{dx} \Big|_{x=h} = \frac{1}{EI_c} \left(-\frac{Ph^2}{2} + C_1 \right) = \theta_3 \rightarrow \frac{Phl}{3EI_b} = \frac{1}{EI_c} \left(-\frac{Ph^2}{2} + C_1 \right)$$

得られる。上式より積分定数 C_1 は、次のように求められる。

$$C_1 = \frac{I_c}{3I_b} Phl + \frac{Ph^2}{2}$$

得られた積分定数をたわみ関数 $v_1(x)$ と回転角 $\theta_1(x)$ に代入すると、たわみと回転角関数が、

$$v_1(x) = \frac{Ph^3}{6EI_c} \left(-\left(\frac{x}{h}\right)^3 + 2\frac{I_c}{I_b} \left(\frac{l}{h}\right) \left(\frac{x}{h}\right) + 3\left(\frac{x}{h}\right) \right)$$

$$\theta_1(x) = \frac{Ph^2}{6EI_c} \left(-3\left(\frac{x}{h}\right)^2 + 2\frac{I_c}{I_b} \left(\frac{l}{h}\right) + 3 \right)$$

また、節点3での水平変位 δ は、柱のたわみ関数より、

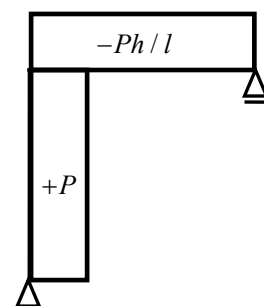
$$\delta = v_1(h) = \frac{Ph^3}{6EI_c} \left(-1 + \frac{2I_c}{I_b} \frac{l}{h} + 3 \right) = \frac{Ph^2}{3E} \left(\frac{h}{I_c} + \frac{l}{I_b} \right)$$

として得られる。ここで、柱と梁の曲げ剛性を次のように K_c, K_b で表し、

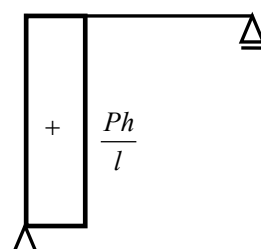
$$K_c = \frac{2EI_c}{h}; \quad K_b = \frac{2EI_b}{l}$$

とすると、水平変位 δ は次式で与えられる。これで骨組の変形状態は全て求められた。その骨組の変形を図8に示す。

$$\delta = \frac{2Ph^2}{3} \left(\frac{1}{K_c} + \frac{1}{K_b} \right)$$



(b) せん断力図



(c) 軸力図

図6 骨組の断面力図

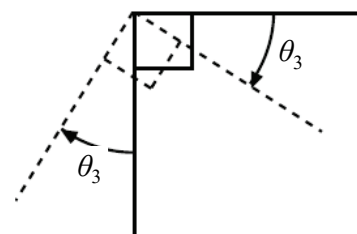


図7 柱・梁接合部の回転角

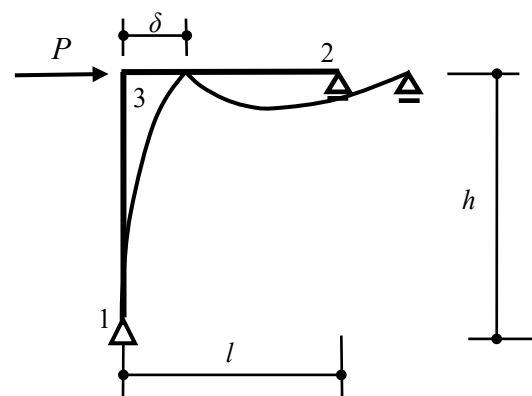


図8 骨組の変形状態