

材料の力学1 Step1 第6回演習問題(2018/5/29 実施)

- [1] 2次元応力状態にある弾性体のある点Oでせん断応力 τ が図1のように作用している。その結果、弾性体の表面に描かれた正方形OABCが変形して平行四辺形OAB'C'になった。ただし、点B, Cのx方向の変位は δ であって、正方形の一辺の長さに比べて十分小さいものとする。 nt 座標系は xy 座標系を反時計回りに $\pi/4$ だけ回転した座標系である。弾性体の材料定数を縦弾性係数 E と横弾性係数 G 、ポアソン比 ν として、以下の問いに答えよ。解答は解答欄に途中式は機航レポート用紙に記入せよ。

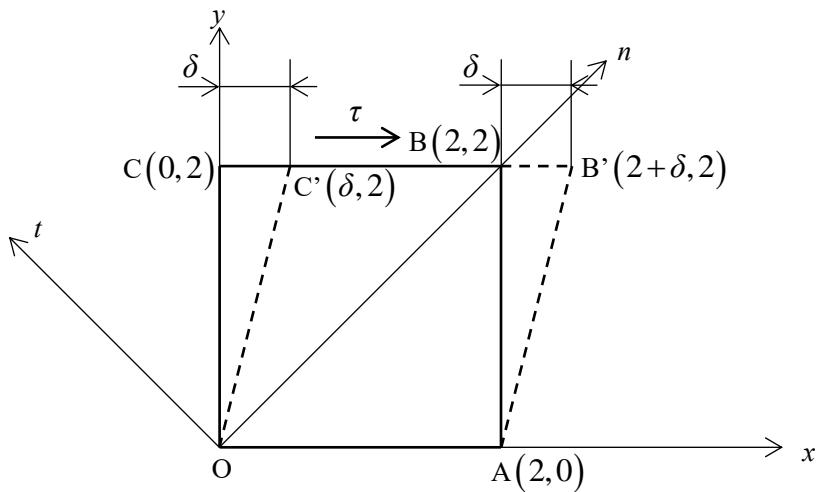


Fig.1 平面応力状態

(1) xy 座標系において、 x 方向垂直ひずみ ε_x 、 y 方向垂直ひずみ ε_y 、せん断ひずみ γ_{xy} を δ を含む式でそれぞれ求めよ。

(2) ①このときの応力状態をモールの応力円にて示せ。② nt 座標系における各応力成分 $[\sigma_{nt}]$ を τ を含む式で求めよ。

(3) ①点B(2, 2)が点B'(2+δ, 2)になったとして、幾何学的な考察から長さ $\overline{OB'}$ を δ を含む式で示せ。②また、 n 方向垂直ひずみ ε_n を求めよ。

※ x が十分小さいとき $\sqrt{1+x} \approx 1 + \frac{x}{2}$ と表せることを考慮せよ。

(4) (2)で求めた nt 座標系における応力成分と応力ひずみの関係式から、 n 方向の垂直ひずみ ε_n を τ を含む式で求めよ。

(5) (3)と(4)で求めたひずみは一致する。 E , G , ν の関係式を求めよ。

[1]

(1) xy 座標系において, x 方向垂直ひずみ ε_x , y 方向垂直ひずみ ε_y , せん断ひずみ γ_{xy} を δ を含む式でそれぞれ求めよ.

図 1 ように変形したので, 各ひずみ成分は

$$\varepsilon_x = 0, \varepsilon_y = 0, \gamma_{xy} = \frac{\delta}{2} \quad (1)$$

(2) ①このときの応力状態をモールの応力円にて示せ. ② nt 座標系における各応力成分 $[\sigma_{nt}]$ を τ を含む式で求めよ.

xy 座標系における応力状態は図 1.1 のようになる.

$$[\sigma_{xy}] = \begin{bmatrix} 0 & \tau \\ \tau & 0 \end{bmatrix} \quad (2)$$

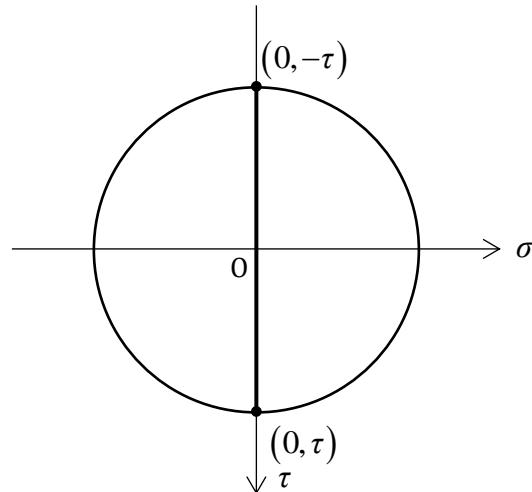


Fig.1.1 xy 座標系におけるモールの応力円

nt 座標系における応力状態は, 応力円において xy 座標系における応力状態から反時計回りに $\frac{\pi}{2}$ 回転することで表せる.

$$[\sigma_{nt}] = \begin{bmatrix} \tau & 0 \\ 0 & -\tau \end{bmatrix} \quad (3)$$

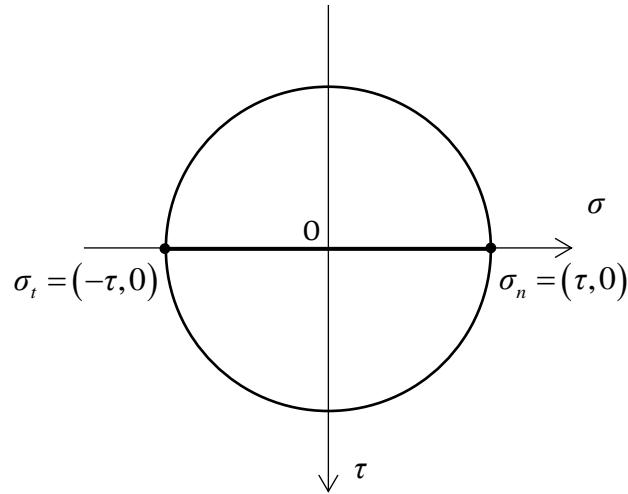


Fig.1.2 nt 座標系におけるモールの応力円

(3) 点 $B(2, 2)$ が点 $B'(2 + \delta, 2)$ になったとして、幾何学的な考察から長さ $\overline{OB'}$ を δ を含む式で示せ。また、 n 方向垂直ひずみ ε_n を求めよ。

三平方の定理より、(微小量 δ^2 は無視できる)

$$\begin{aligned}
 \overline{OB'} &= \sqrt{(2 + \delta)^2 + 2^2} \\
 &= \sqrt{8 + 4\delta + \delta^2} \\
 &\doteq 2\sqrt{2 + \delta}
 \end{aligned} \tag{4}$$

となる。 OB の長さを \overline{OB} とすると、 n 方向の垂直ひずみ ε_n は

$$\begin{aligned}
 \varepsilon_n &= \frac{\overline{OB'} - \overline{OB}}{\overline{OB}} \\
 &= \frac{2\sqrt{2 + \delta} - 2\sqrt{2}}{2\sqrt{2}}
 \end{aligned} \tag{5}$$

となる。ここで、 $\frac{\delta}{2} \ll 1$ を考慮すると以下のように求められる。

$$\begin{aligned}
\varepsilon_n &= \frac{2\sqrt{2+\delta} - 2\sqrt{2}}{2\sqrt{2}} \\
&= \sqrt{1 + \frac{\delta}{2}} - 1 \\
&\doteq \left(1 + \frac{1}{2} \cdot \frac{\delta}{2}\right) - 1 \\
&= \frac{\delta}{4}
\end{aligned} \tag{6}$$

(4)(2)で求めた nt 座標系における応力成分と応力ひずみの関係式から, n 方向の垂直ひずみ ε_n を τ を含む式で求めよ.

応力-ひずみの関係式より,

$$\begin{aligned}
\varepsilon_n &= \frac{1}{E} (\sigma_n - \nu \sigma_t) \\
&= \frac{1}{E} \{ \tau - \nu(-\tau) \} \\
&= \frac{(1+\nu)}{E} \tau
\end{aligned} \tag{7}$$

となる.

(5)(3)と(4)で求めたひずみは一致する. E , G , ν の関係式を求めよ.

(3)および(4)より,

$$\frac{(1+\nu)}{E} \tau = \frac{\delta}{4} \tag{8}$$

が得られる. 一方, (1)より,

$$\tau = G \gamma_{xy} = G \frac{\delta}{2} \tag{9}$$

が得られる. 以上より,

$$\frac{(1+\nu)}{E} G \frac{\delta}{2} = \frac{\delta}{4} \tag{10}$$

となるので,

$$G = \frac{E}{2(1+\nu)} \tag{11}$$

と求められる.

- [2] 図 2 は z 方向に十分薄い弾性体の板状部材(長さ L , 高さ h , 厚さ t)が剛体壁の内側にはめ込まれている様子を示している。図 2 のように y 方向に両端から圧縮荷重 P が作用している。板材は点線部から実線部に変形するが、この図ではイメージしやすくするために変形が大きく描かれている。 x 軸から反時計回りに $\theta = 45^\circ$ 傾いた方向にひずみゲージが貼り付けられている。このひずみゲージから $\varepsilon_\theta = -100\mu$ の値を得た。壁からの摩擦力は無く、部材の変形は一様であるとして以下の設問に答えよ。ただし、弾性体の材料定数を縦弾性係数 $E = 200\text{GPa}$ 、ポアソン比 $\nu = 0.3$ とし有効数字 3 術で答えよ。

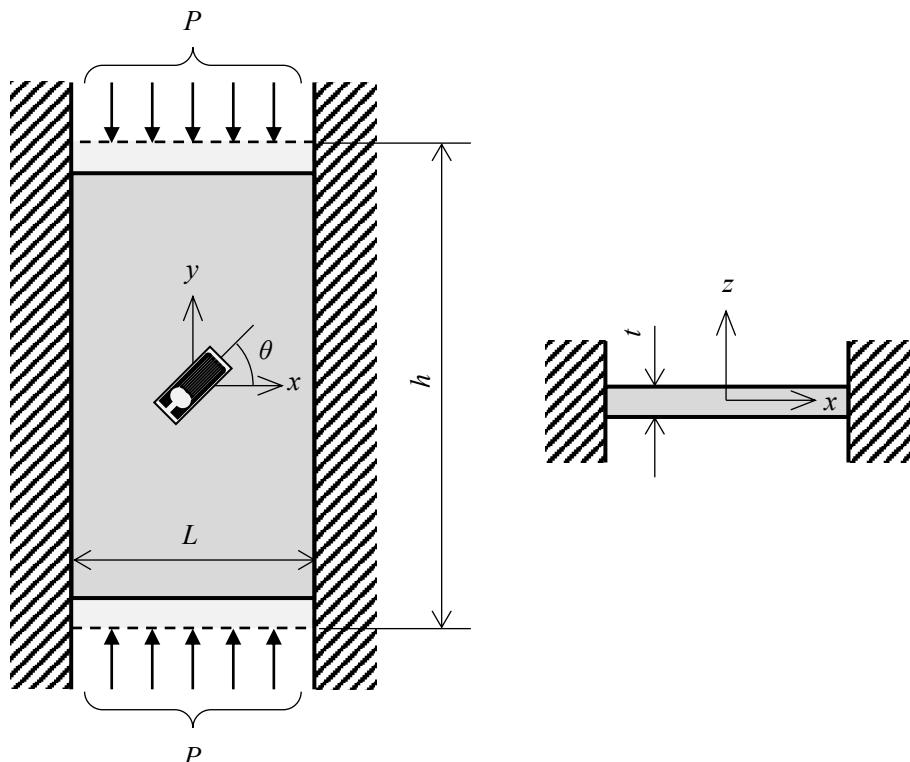


Fig. 2

- (1) 部材内の応力成分をすべて求めよ(E , ν , L , h , t , P を用いよ)。

$$\left[\sigma_{ij} \right] = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ & \sigma_y & \tau_{yz} \\ sym & & \sigma_z \end{pmatrix}$$

- (2) ε_y を求めよ。
 (3) σ_y を求めよ。
 (4) y 方向に作用する荷重 P を求めよ。このとき $L=30\text{mm}$, $h=90\text{mm}$, $t=0.3\text{mm}$ とする。

[2]

(1) 部材内の応力成分をすべて求めよ(E , ν , L , h , t , P を用いよ).

σ_y は y 方向に圧縮荷重 P が作用することから

$$\sigma_y = -\frac{P}{Lt} \quad (2.1)$$

となる. 板厚が十分に薄いことから xy 平面において平面応力状態であるので

$$\sigma_z = \tau_{xz} = \tau_{yz} = 0 \quad (2.2)$$

となる. また, 剛体壁と部材間に摩擦が生じないため

$$\tau_{xy} = 0 \quad (2.3)$$

となる. x 軸方向は剛体壁で固定されているので yz 面において平面ひずみ状態となるので

$$\varepsilon_x = 0 \quad (2.4)$$

となる. ひずみと応力の関係式と式(2.1), (2.2), (2.4)から σ_x は

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= \frac{1}{E} [\sigma_x - \nu(\sigma_y + \sigma_z)] = 0 \\ \sigma_x &= \nu \sigma_y \\ \therefore \sigma_x &= -\frac{\nu P}{Lt} \end{aligned} \quad (2.5)$$

となり, 式(2.1)~(2.5)より応力成分は以下のように求まる.

$$\begin{bmatrix} \sigma_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \sigma_y & \sigma_z & \tau_{yz} \\ sym & & \sigma_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{\nu P}{Lt} & 0 & 0 \\ -\frac{P}{Lt} & 0 & 0 \\ sym & & 0 \end{bmatrix} \quad (2.6)$$

(2) ε_y を求めよ.

ひずみの座標変換式は次式のように表せる.

$$\varepsilon_\theta = \varepsilon_x \cos^2 \theta + \varepsilon_y \sin^2 \theta + \gamma_{xy} \sin \theta \cos \theta \quad (2.7)$$

式(2.7)に $\theta = 45^\circ$ を代入すると

$$\begin{aligned} \varepsilon_\theta &= \varepsilon_x \cos^2 45^\circ + \varepsilon_y \sin^2 45^\circ + \gamma_{xy} \sin 45^\circ \cos 45^\circ \\ &= \frac{1}{2} (\varepsilon_x + \varepsilon_y + \gamma_{xy}) \end{aligned} \quad (2.8)$$

となる. 応力とひずみの関係式と式(2.3)から

$$\gamma_{xy} = \frac{\tau_{xy}}{G} = 0 \quad (2.9)$$

となり, 式(2.4), (2.8), (2.9)より ε_y は以下のように求まる.

$$\begin{aligned} \varepsilon_\theta &= \frac{1}{2}(\varepsilon_x + \varepsilon_y + \gamma_{xy}) = \frac{1}{2}\varepsilon_y \\ \therefore \varepsilon_y &= 2\varepsilon_\theta = -200\mu \end{aligned} \quad (2.10)$$

(3) σ_y を求めよ.

xy 平面において平面応力状態であることから, 応力とひずみの関係式と式(2.10)を用いることにより σ_y は以下のように求まる.

$$\sigma_y = \frac{E}{1-\nu^2}(\nu\varepsilon_x + \varepsilon_y) = \frac{200}{1-0.09} \cdot -200\mu = -44.0[\text{MPa}] \quad (2.11)$$

(4) y 方向に作用する荷重 P を求めよ. このとき $L=30\text{mm}$, $h=90\text{mm}$, $t=0.3\text{mm}$ とする.

式(2.1)と式(2.11)より荷重 P は以下のように求まる.

$$\begin{aligned} -\frac{P}{Lt} &= -44.0[\text{MPa}] \\ P &= 44.0[\text{MPa}] \times Lt = 44.0[\text{MPa}] \times 9[\text{mm}^2] = 396[\text{N}] \end{aligned} \quad (2.12)$$

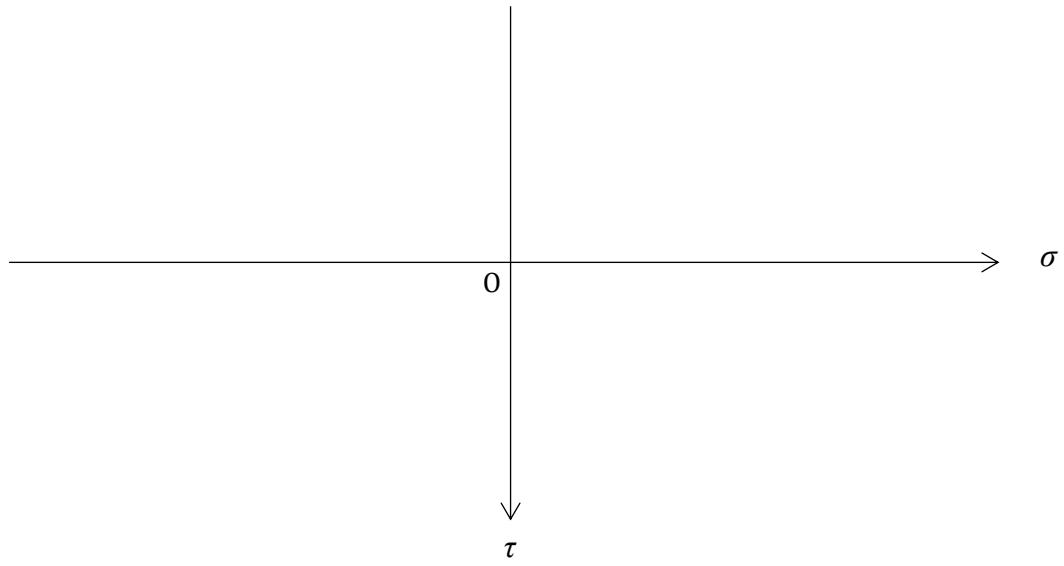
2018/5/29	材料の力学1 第6回演習	学籍番号 _____ - _____ 名前
-----------	-----------------	-----------------------------

解答欄

[1]

(1) $\varepsilon_x =$, $\varepsilon_y =$, $\gamma_{xy} =$

(2) ①モールの応力円



② $[\sigma_{nt}] =$

(3) ① $\overline{\mathbf{OB}'} =$ ② $\varepsilon_n =$

(4) $\varepsilon_n =$ (5)

※解答欄以外には何も記入しないこと。

[2]

(1)

$$\begin{bmatrix} \sigma_{ij} \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \sigma_y & \sigma_y & \tau_{yz} \\ sym & & \sigma_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} & & \\ & & \\ & & \end{pmatrix}$$

(2)

$$\varepsilon_y =$$

(3)

$$\sigma_y =$$

(4)

$$P =$$

※解答欄以外には何も記入しないこと。