

材料の力学1 Step 1 第3回演習問題 (2019/5/7 実施)

- [1] 微小弾性体が図1に示す応力状態にある。このとき以下の問い合わせに答えよ。ただし、 $-90^\circ \leq \theta \leq 90^\circ$ 、 $\overline{AB} = S$ とし z 軸方向厚さは単位長さとする。

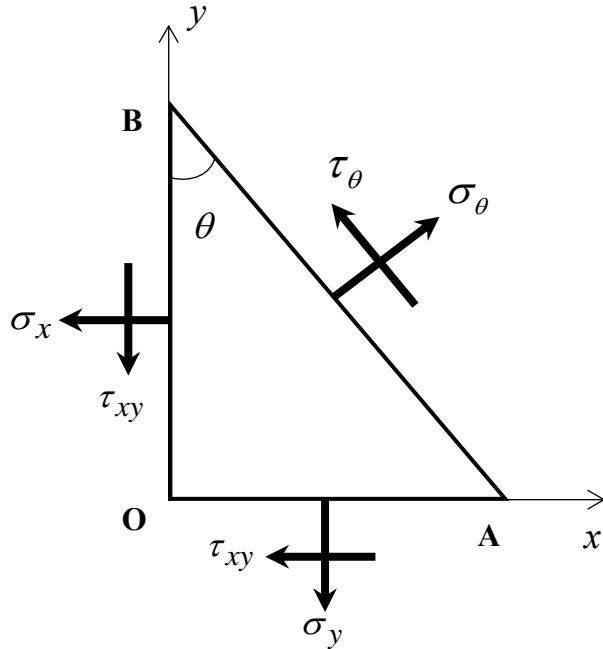


Fig.1 微小弾性体。

- (1) 図1において、力のつり合い式を立てることにより σ_θ , τ_θ のそれぞれを σ_x , σ_y , τ_{xy} , $\sin 2\theta$, $\cos 2\theta$ を用いて表せよ。
- (2) (1)で求めた σ_θ , τ_θ を表す 2 式より θ を消去して、モールの応力円を表す以下の式を導出せよ。

$$\left(\sigma_\theta - \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_\theta^2 = \frac{1}{4} (\sigma_x - \sigma_y)^2 + \tau_{xy}^2$$

これ以降は $\sigma_x = 3\sigma$, $\sigma_y = \sigma$, $\tau_{xy} = \sqrt{3}\sigma$ とする。

- (3) (1)より、 σ_θ , τ_θ を $-90^\circ \leq \theta \leq 90^\circ$ の範囲で図示せよ。
- (4) (3)より、 $\tau_\theta = 0$ の場合の θ を求め、そのときの σ_θ を算出せよ。ただし、 $-90^\circ \leq \theta \leq 90^\circ$ とする。
- (5) 応力テンソル $[\sigma]$ を求め、図1におけるモールの応力円を σ - τ 平面上に描け。
- (6) (3)で描いたモールの応力円を用いて、主応力 (σ_1, σ_2) を求めよ。

- (1) 図1において、力のつり合い式を立てることにより $\sigma_\theta, \tau_\theta$ のそれぞれを $\sigma_x, \sigma_y, \tau_{xy}, \sin 2\theta, \cos 2\theta$ を用いて表せ。

三角形の各面にはたらく力のつり合いを x 方向, y 方向に分けて求める。 $\overline{AB} = S$ としたとき、 $\overline{OA} = S \sin \theta$, $\overline{OB} = S \cos \theta$ であることに注意すると

$$(x \text{ 方向}) \quad S\sigma_\theta \cos \theta - S\tau_\theta \sin \theta - \sigma_x S \cos \theta - \tau_{xy} S \sin \theta = 0 \quad (1.1)$$

$$(y \text{ 方向}) \quad S\sigma_\theta \sin \theta + S\tau_\theta \cos \theta - \sigma_y S \sin \theta - \tau_{xy} S \cos \theta = 0 \quad (1.2)$$

両辺を S で除すると

$$\sigma_\theta \cos \theta - \tau_\theta \sin \theta - \sigma_x \cos \theta - \tau_{xy} \sin \theta = 0 \quad (1.3)$$

$$\sigma_\theta \sin \theta + \tau_\theta \cos \theta - \sigma_y \sin \theta - \tau_{xy} \cos \theta = 0 \quad (1.4)$$

式(1.3) $\times \cos \theta$ やび式(1.4) $\times \sin \theta$ の辺々を加えて移項すると

$$\begin{aligned} \sigma_\theta &= \sigma_x \cos^2 \theta + \sigma_y \sin^2 \theta + 2\tau_{xy} \sin \theta \cos \theta \\ &= \sigma_x \frac{1+\cos 2\theta}{2} + \sigma_y \frac{1-\cos 2\theta}{2} + \tau_{xy} \sin 2\theta \\ &= \frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y) + \frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \cos 2\theta + \tau_{xy} \sin 2\theta \end{aligned} \quad (1.5)$$

一方、式(1.3) $\times \sin \theta$ から式(1.4) $\times \cos \theta$ の差をとて移項すると

$$\begin{aligned} \tau_\theta &= -(\sigma_x - \sigma_y) \sin \theta \cos \theta + \tau_{xy} (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta) \\ &= -\frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \sin 2\theta + \tau_{xy} \cos 2\theta \end{aligned} \quad (1.6)$$

となる。

- (2) (1)で求めた $\sigma_\theta, \tau_\theta$ を表す 2 式より θ を消去して、モールの応力円を表す以下の式を導出せよ。

$$\left(\sigma_\theta - \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_\theta^2 = \frac{1}{4}(\sigma_x - \sigma_y)^2 + \tau_{xy}^2$$

式(1.5)を移項すると

$$\sigma_\theta - \frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y) = \frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \cos 2\theta + \tau_{xy} \sin 2\theta \quad (1.7)$$

式(1.6)および式(1.7)をそれぞれ 2乗して辺々を加えると、モールの応力円の式が得られる。

$$\left(\sigma_\theta - \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_\theta^2 = \frac{1}{4}(\sigma_x - \sigma_y)^2 + \tau_{xy}^2 \quad (1.8)$$

(3) (1)より、 $\sigma_\theta, \tau_\theta$ を $-90^\circ \leq \theta \leq 90^\circ$ の範囲で図示せよ。

$\sigma_x = 3\sigma, \sigma_y = \sigma, \tau_{xy} = \sqrt{3}\sigma$ を式 (1.5) と式 (1.6) に代入し、三角関数の合成を行うと

$$\begin{aligned} \sigma_\theta &= 2\sigma + \sigma \cos 2\theta + \sqrt{3}\sigma \sin 2\theta \\ &= 2\sigma + \sqrt{3}\sigma \left(\sin 2\theta + \frac{1}{\sqrt{3}} \cos 2\theta \right) \\ &= 2\sigma \left(1 + \sin(2\theta + 30^\circ) \right) \end{aligned} \quad (1.9)$$

$$\begin{aligned} \tau_\theta &= -\sigma \sin 2\theta + \sqrt{3}\sigma \cos 2\theta \\ &= -\sigma \left(\sin 2\theta - \sqrt{3} \cos 2\theta \right) \\ &= -2\sigma \sin(2\theta - 60^\circ) \end{aligned} \quad (1.10)$$

となる。したがって、 $\sigma_\theta, \tau_\theta$ を図示すると図 1.1 のようになる。

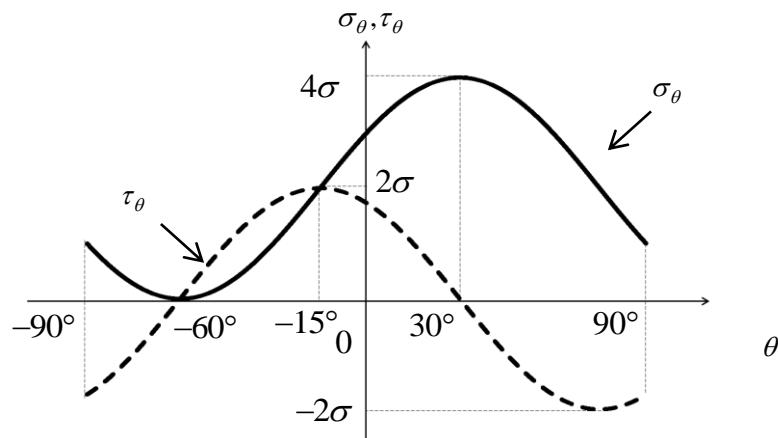


Fig.1.1 σ_θ と τ_θ の変化。

(4) (3)より, $\tau_{\theta}=0$ の場合の θ を求め, そのときの σ_{θ} を算出せよ. ただし, $-90^{\circ} \leq \theta \leq 90^{\circ}$ とする.

$\tau_{\theta}=0$ とすると

$$\begin{aligned}\tau_{\theta} &= -2\sigma \sin(2\theta - 60^{\circ}) = 0 \\ \Leftrightarrow \sin(2\theta - 60^{\circ}) &= 0 \\ \Leftrightarrow \theta &= -60^{\circ}, \quad 30^{\circ}\end{aligned}\tag{1.11}$$

となる. したがって σ_{θ} は以下の式となる.

$$\sigma_{\theta} = \begin{cases} 0 & (\theta = -60^{\circ}) \\ 4\sigma & (\theta = 30^{\circ}) \end{cases}\tag{1.12}$$

(5) 応力テンソル $[\sigma]$ を求め, 図1におけるモールの応力円を σ - τ 平面上に描け.

$\sigma_x = 3\sigma$, $\sigma_y = \sigma$, $\tau_{xy} = \sqrt{3}\sigma$ より, 応力テンソル $[\sigma]$ は

$$[\sigma] = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3\sigma & \sqrt{3}\sigma \\ \sqrt{3}\sigma & \sigma \end{bmatrix}\tag{1.13}$$

したがって, モールの応力円は2点 $(\sigma_x, \tau_{xy}) = (3\sigma, \sqrt{3}\sigma)$ ならびに $(\sigma_y, -\tau_{xy}) = (\sigma, -\sqrt{3}\sigma)$ を直径にもつ円であり, その中心 $(\sigma_c, 0)$ は

$$(\sigma_c, 0) = \left(\frac{\sigma_x + \sigma_y}{2}, 0 \right) = (2\sigma, 0)\tag{1.14}$$

また, モールの応力円の半径 r は

$$r = \frac{1}{2} \sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2} = \frac{1}{2} \times 4\sigma = 2\sigma\tag{1.15}$$

以上を基にモールの応力円を σ - τ 平面(τ 軸は下向き)に描くと図1.2のようになる.

$$(\sigma_y, -\tau_{xy}) = (\sigma, -\sqrt{3}\sigma)$$

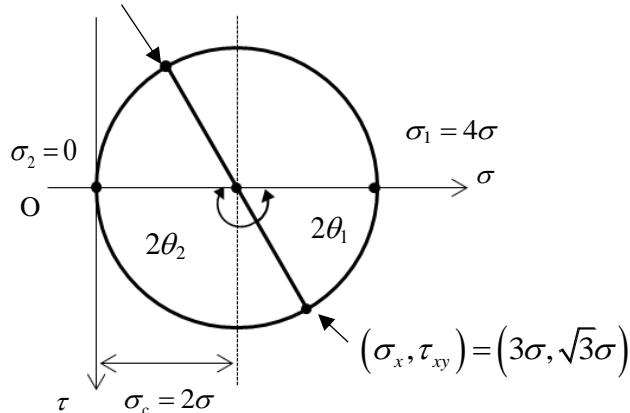


Fig 1.2 モールの応力円.

(6) (3)で描いたモールの応力円を用いて、主応力(σ_1, σ_2)を求めよ。

$x-y$ 座標系を θ だけ回転させた座標系の応力状態($\sigma_\theta, \tau_\theta$)は、モールの応力円上において(σ_x, τ_{xy})を 2θ (τ 軸を上向きにとると -2θ) 回転させた位置に一致する。主応力面でせん断応力は 0 となるから図 1.2 より、

$$\begin{pmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sigma_c + r \\ \sigma_c - r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4\sigma \\ 0 \end{pmatrix} \quad (1.16)$$

<補足>

また、主方向(θ_1, θ_2)は以下のように求まる。

$$\tan 2\theta_1 = \frac{2\tau_{xy}}{\sigma_x - \sigma_y} = \sqrt{3}$$

$$\therefore \theta_1 = \left\{ \tan^{-1}(\sqrt{3}) \right\} / 2 = 30^\circ \quad (1.17)$$

2つ主方向は互いに直交するので

$$\theta_2 = \theta_1 - 90^\circ = -60^\circ \quad (1.18)$$

- [2] 図2は弾性体のある点における応力状態を示したものである。なお、図2(b)は図2(a)を反時計回りに30°回転させた状態、図2(c)は図2(d)を反時計回りに60°回転させた状態を図示したものである。この時、以下の設問に答えよ。解答には単位を明記すること。

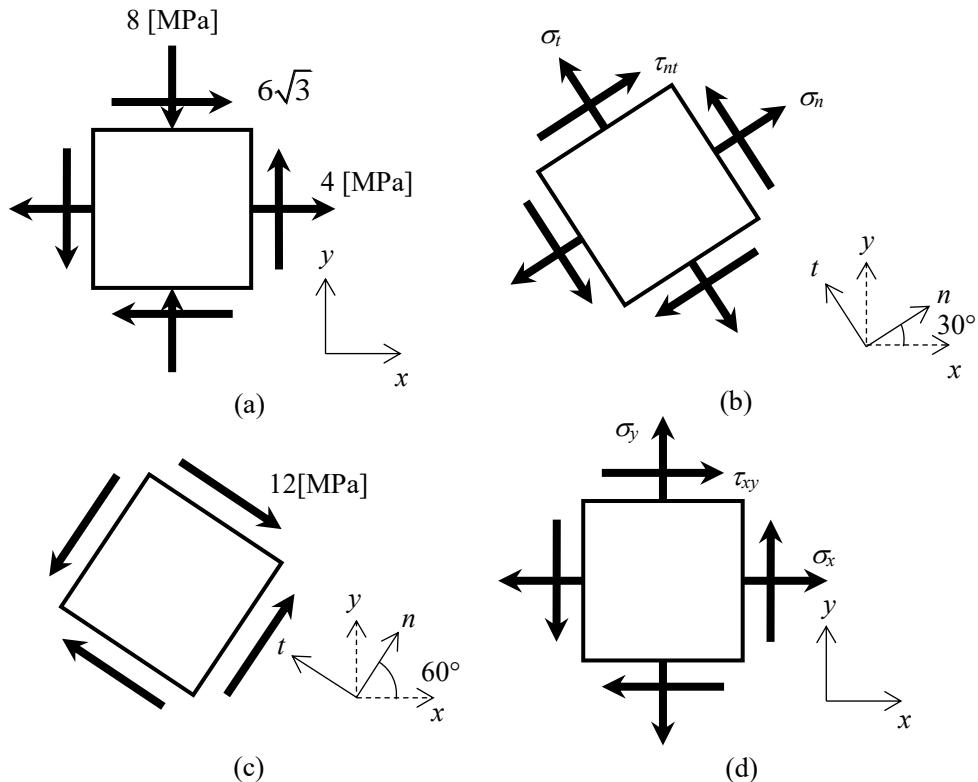


Fig. 2 弾性体のある点における応力状態。

- (1) 図2(a)のような応力状態におけるモールの応力円を描き、その中心と半径を示せ。
- (2) (1)で描いたモールの応力円から図2(b)の応力テンソル^{※1}を求めよ。
- (3) 図2(a)について座標変換を行うことで図2(b)の応力テンソルを求め、これが(2)の結果と一致することを示せ。なお必要に応じて以下の座標変換マトリックス^{※2}を用いよ。
- (4) 図2(c)のような応力状態におけるモールの応力円を描き、その中心と半径を示せ。
- (5) (4)で描いたモールの応力円から図2(d)の応力テンソル^{※1}を求めよ。
- (6) 図2(c)について座標変換を行うことで図2(d)の応力テンソルを求め、これが(5)の結果と一致することを示せ。

※1 図2(b), (d)の応力テンソル : $[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix} [\text{MPa}]$, $[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix} [\text{MPa}]$

※2 座標変換マトリックス : $[L] = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

(1) 図 2(a)のような応力状態におけるモールの応力円を描き、その中心と半径を示せ。

図 2(a)において $x-y$ 座標系で与えられた応力テンソルは式(2.1)のようになる。

$$[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 6\sqrt{3} \\ 6\sqrt{3} & -8 \end{pmatrix} [\text{MPa}] \quad (2.1)$$

この応力テンソルから図 2.1 のようなモールの応力円が描ける。

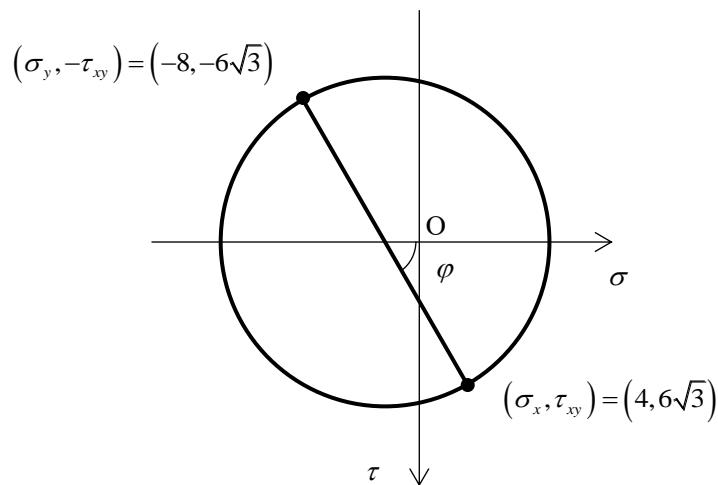


Fig. 2.1 図 2(a)におけるモールの応力円。

また、応力テンソルからモールの応力円の中心と半径は以下のように求められる。

$$\text{中心} : (\sigma_c, \tau_c) = \left(\frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y), 0 \right) = \left(\frac{1}{2}(4-8), 0 \right) = (-2, 0) [\text{MPa}] \quad (2.2)$$

$$\text{半径} : r = \frac{1}{2} \sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2} = \frac{1}{2} \sqrt{(4 - (-8))^2 + 4(6\sqrt{3})^2} = 12 [\text{MPa}] \quad (2.3)$$

(2) (1)で描いたモールの応力円から図(b)の応力テンソルを求めよ。

図 2.1 のように角度を φ とおくと、

$$\tan \varphi = \left| \frac{2\tau_{xy}}{\sigma_x - \sigma_y} \right| = \left| \frac{-6\sqrt{3}}{-2 - 4} \right| = \sqrt{3} \quad (2.4)$$

$$\therefore \varphi = 60^\circ$$

座標系を $\theta=30^\circ$ 反時計回りに回転させると、モールの応力円上では $2\theta=60^\circ$ 反時計回りの回転となる。よって座標回転後(図 2(b))のモールの応力円は図 2.2 のようになる。

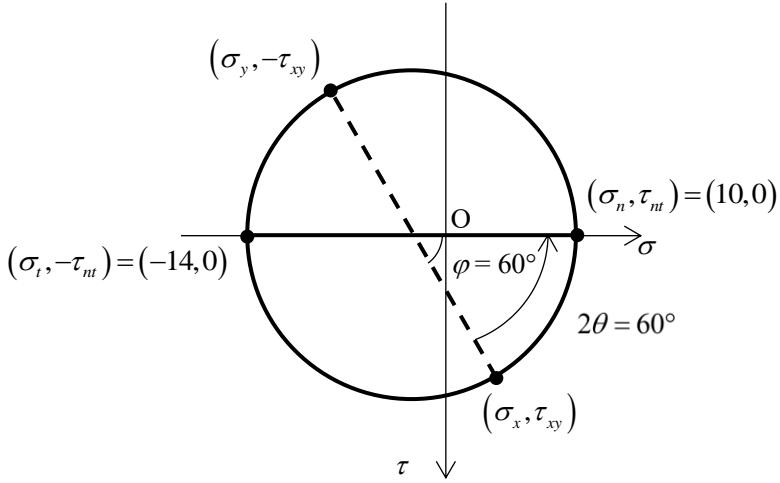


Fig. 2.2 図 2(b)におけるモールの応力円.

図 2(b)におけるモールの応力円から σ_n , σ_t は次のように求められる。

$$\begin{aligned}\sigma_n &= \sigma_c + r = -2 + 12 = 10 \text{ [MPa]} \\ \sigma_t &= \sigma_c - r = -2 - 12 = -14 \text{ [MPa]}\end{aligned}\tag{2.5}$$

以上より図 2(a)から座標系を $\theta=30^\circ$ 反時計回りに回転させた図 2(b)の応力テンソル $[\sigma']$ は

$$[\sigma'] = \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & 0 \\ 0 & -14 \end{pmatrix} \text{ [MPa]}\tag{2.6}$$

(3) 図 2(a)について座標変換を行うことで図 2(b)の応力テンソルを求め、これが(2)の結果と一致することを示せ。

$x-y$ 座標系における応力テンソルを $[\sigma]$ とする。 $x-y$ 座標系から θ 回転させた $x'-y'$ 座標系における応力テンソル $[\sigma']$ は、座標変形マトリックス $[L]$ を用いると以下のように表される。

$$[\sigma'] = [L][\sigma][L^{-1}]\tag{2.7}$$

よって $x-y$ 座標系から反時計回りに 30° 回転した状態の $n-t$ 座標系における応力テンソルは

$$\begin{aligned}
[\sigma'] &= \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & \sin 30^\circ \\ -\sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 6\sqrt{3} \\ 6\sqrt{3} & -8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 10 & 0 \\ 0 & -14 \end{pmatrix} [\text{MPa}]
\end{aligned} \tag{2.8}$$

となる。これは(2)の結果と一致している。

(4) 図 2(c)のような応力状態におけるモールの応力円を描き、その中心と半径を示せ。

図 2(c)において $n-t$ 座標系で与えられた応力テンソルは式(2.9)のようになる。

$$[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -12 \\ -12 & 0 \end{pmatrix} [\text{MPa}] \tag{2.9}$$

この応力テンソルからモールの応力円が描ける。

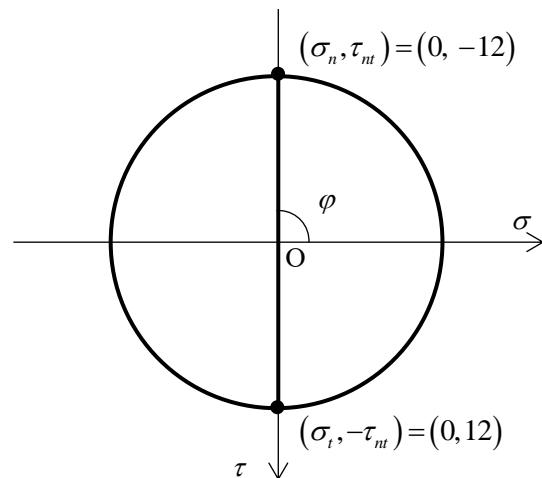


Fig. 2.3 図 2(c)におけるモールの応力円。

また、応力テンソルからモールの応力円の中心と半径は以下のように求められる。

$$\text{中心: } (\sigma_c, \tau_c) = \left(\frac{1}{2}(\sigma_n + \sigma_t), 0 \right) = (0, 0) [\text{MPa}] \quad (2.10)$$

$$\text{半径: } r = \frac{1}{2} \sqrt{(\sigma_n - \sigma_t)^2 + 4\tau_{nt}^2} = \frac{1}{2} \sqrt{0^2 + 4(-12)^2} = 12 [\text{MPa}] \quad (2.11)$$

(5) (4)で描いたモールの応力円から図(d)の応力テンソルを求めよ.

図 2.3 のように角度を φ とおくと、明らかに $\varphi = 90^\circ$ である。

座標系を $\theta = 60^\circ$ 時計回りに回転させると、モールの応力円上では $2\theta = 120^\circ$ 時計回りの回転となる。よって座標回転後(図 2(d))のモールの応力円は図 2.4 のようになる。

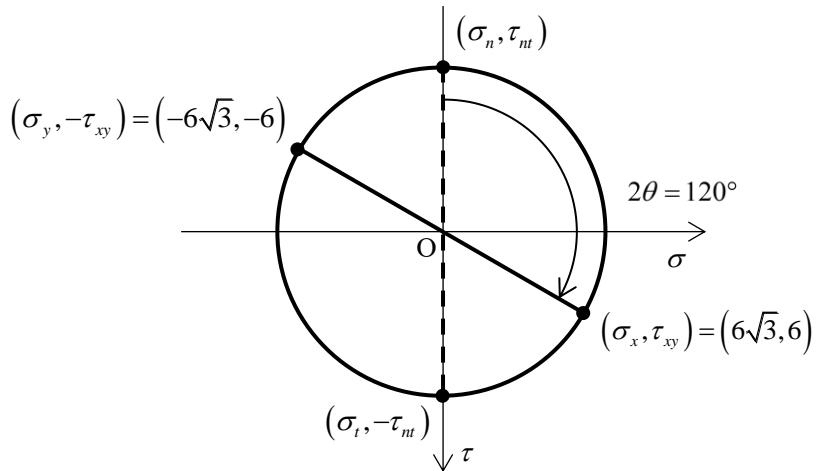


Fig. 2.4 図 2(d)におけるモールの応力円.

以上より図 2(d)の応力テンソルは

$$[\sigma'] = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6\sqrt{3} & 6 \\ 6 & -6\sqrt{3} \end{pmatrix} [\text{MPa}] \quad (2.12)$$

(6) 図 2(c)について座標変換を行うことで図 2(d)の応力テンソルを求め、これが(5)の結果と一致することを示せ。

$n-t$ 座標系から時計回りに 60° 回転した状態である $x-y$ 座標系における応力テンソルは

$$\begin{aligned}
[\sigma'] &= \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} \cos(-60^\circ) & \sin(-60^\circ) \\ -\sin(-60^\circ) & \cos(-60^\circ) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(-60^\circ) & -\sin(-60^\circ) \\ \sin(-60^\circ) & \cos(-60^\circ) \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -12 \\ -12 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 6\sqrt{3} & 6 \\ 6 & -6\sqrt{3} \end{pmatrix} [\text{MPa}]
\end{aligned} \tag{2.13}$$

となる。これは(5)の結果と一致している。