

## 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．

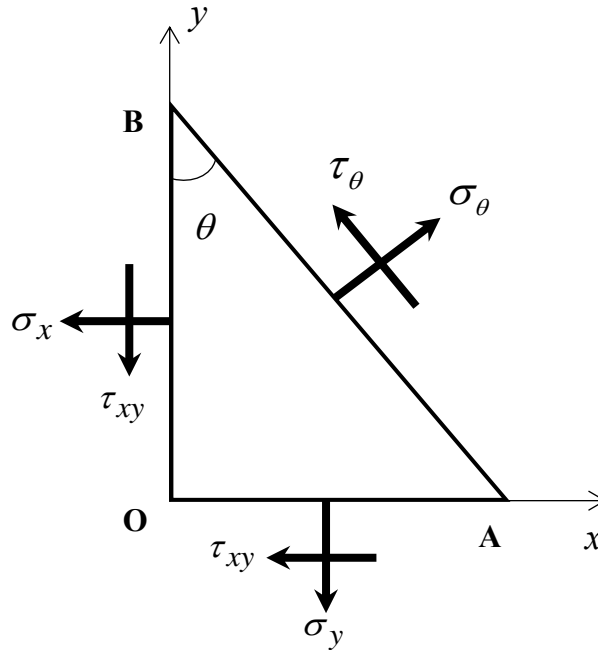


Fig.1 微小弾性体.

- (1) 図 1 において，力のつり合い式を立てることにより  $\sigma_\theta$ ,  $\tau_\theta$  のそれぞれを  $\sigma_x$ ,  $\sigma_y$ ,  $\tau_{xy}$ ,  $\sin 2\theta$ ,  $\cos 2\theta$  を用いて表せ．
- (2) (1) で求めた  $\sigma_\theta$ ,  $\tau_\theta$  を表す 2 式より  $\theta$  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， $\sigma_\theta$ ,  $\tau_\theta$  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  $\theta$  を求め，そのときの  $\sigma_\theta$  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  $\sigma$ - $\tau$  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 ( $\sigma_1$ ,  $\sigma_2$ ) 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あいを  $x$  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)  $\times \cos \theta$  および式(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)  $\times \cos \theta$  の差をとって移項すると

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

となる.

- (2) (1) で求めた  $\sigma_\theta, \tau_\theta$  を表す 2 式より  $\theta$  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

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

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

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.

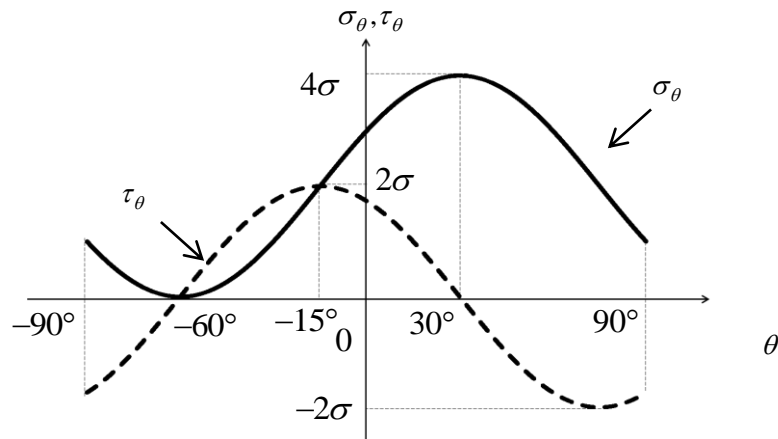


Fig.1.1  $\sigma_{\theta}$ と $\tau_{\theta}$ の変化.

- (4) (3)より,  $\tau_\theta=0$  の場合の  $\theta$  を求め, そのときの  $\sigma_\theta$  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

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

となる. したがって  $\sigma_\theta$  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  $\sigma$ - $\tau$  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  $\sigma$ - $\tau$  平面 ( $\tau$  軸は下向き) に描くと図 1.2 のようになる.

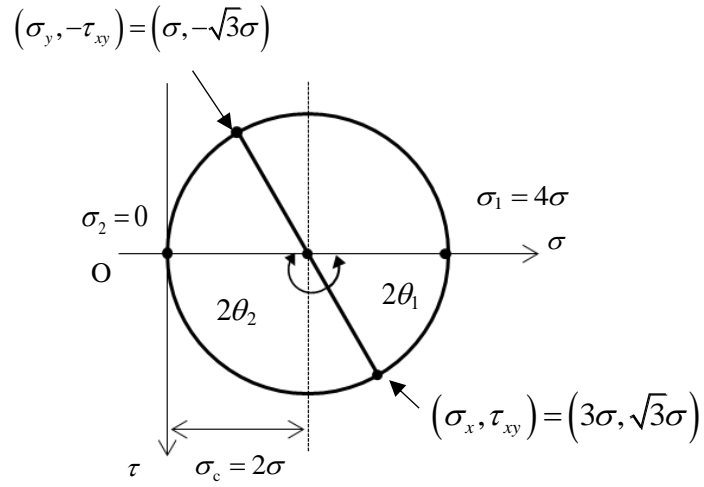


Fig 1.2 モールの応力円.

(6) (3)で描いたモールの応力円を用いて，主応力( $\sigma_1, \sigma_2$ )を求めよ．

$x$ - $y$ 座標系を $\theta$ 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( $\sigma_x, \tau_{xy}$ )を $2\theta$  ( $\tau$ 軸を上向きにとると $-2\theta$ )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( $\theta_1, \theta_2$ )は以下のように求まる．

$$\begin{aligned} \tan 2\theta_1 &= \frac{2\tau_{xy}}{\sigma_x - \sigma_y} = \sqrt{3} \\ \therefore \theta_1 &= \left\{ \tan^{-1}(\sqrt{3}) \right\} / 2 = 30^\circ \end{aligned} \quad (1.17)$$

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  $30^\circ$  回転させた状態，図2(c)は図2(d)を反時計回りに  $60^\circ$  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．

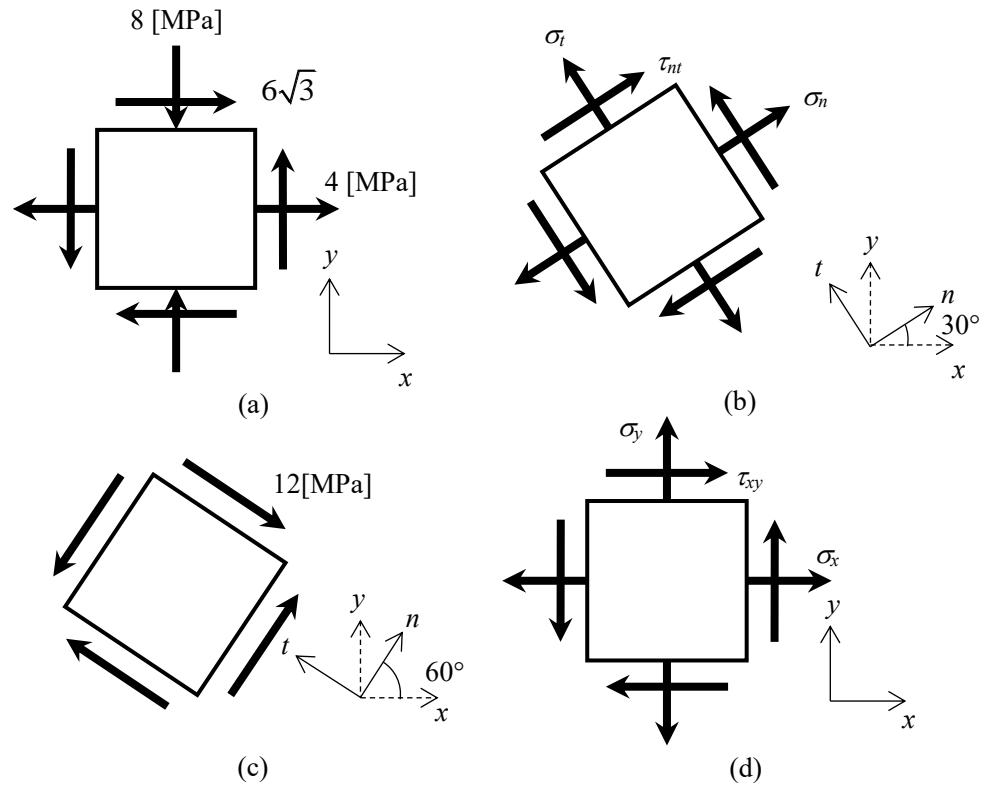


Fig. 2 弾性体のある点における応力状態.

- (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 :  $[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_n & \tau_{nt} \\ \tau_{nt} & \sigma_t \end{pmatrix}$  [MPa],  $[\sigma] = \begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix}$  [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．

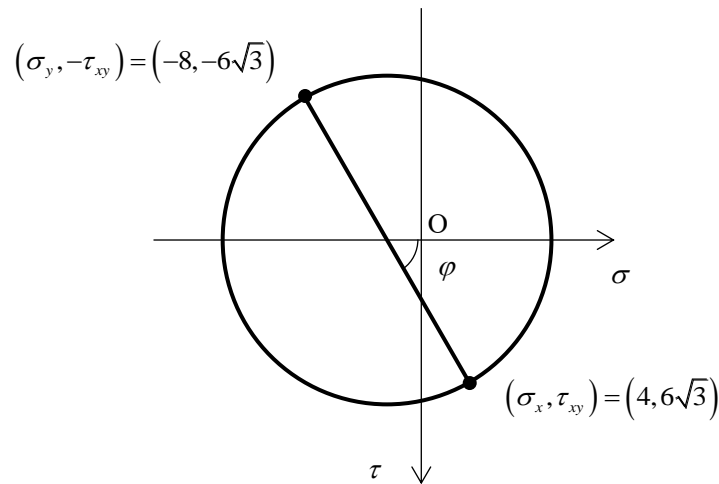


Fig. 2.1 図 2(a)におけるモールの応力円．

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  $\varphi$  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き、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。

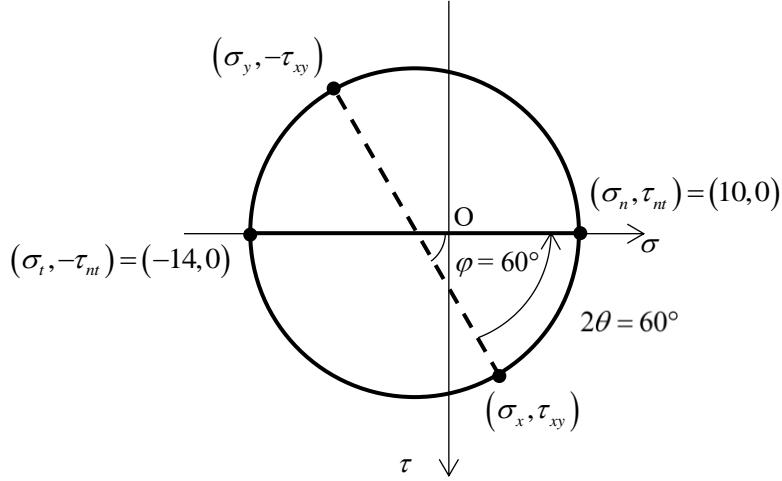


Fig. 2.2 図 2(b)におけるモールの応力円.

図 2(b)におけるモールの応力円から $\sigma_n$ ,  $\sigma_t$ 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 $\theta$ 回転させた  $x'$ - $y'$ 座標系における応力テンソル $[\sigma']$ は、座標変換マトリックス $[L]$ 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  $30^\circ$ 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．

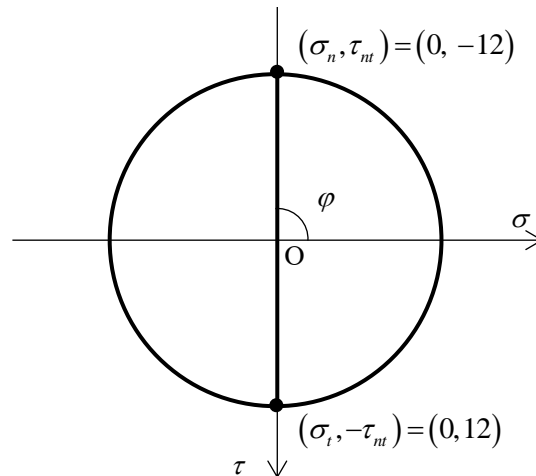


Fig. 2.3 図 2(c)におけるモールの応力円．

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 $\varphi$ 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き, 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.

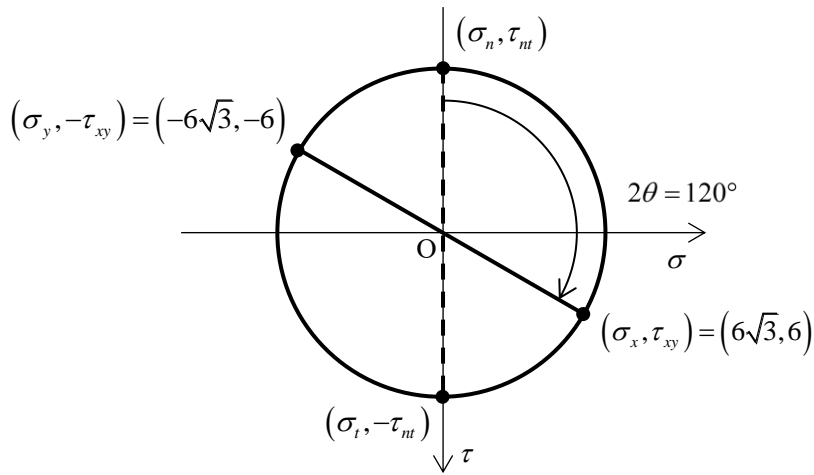


Fig. 2.4 図 2(d)におけるモールの応力円.

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  $60^\circ$ 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．