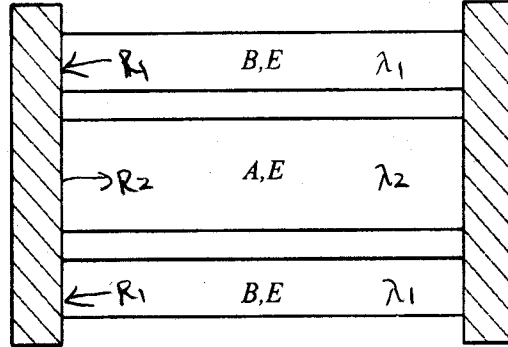


www

学科: \_\_\_\_\_ 工学科 学年: \_\_\_\_\_ 年 学籍番号: \_\_\_\_\_ 氏名: \_\_\_\_\_

問1: 図のように、1つの断面積(A)の棒と2つの断面積(B)の棒が両端を剛体で固定されている場合を考える。それぞれの棒の長さは全て(L)で、Young 率も(E)で共通とした場合に、断面積 A の棒を加熱して温度を(ΔT)だけ上昇させるものとする。このとき、断面積 A の棒に生じる応力(σ<sub>A</sub>)と断面積 B の棒に生じる応力(σ<sub>B</sub>)をそれぞれ求めよ。なお、線膨張係数は(α)とし、結果の導出過程は必ず記すこと。



$$\sigma = E\varepsilon$$

$$\sigma = \frac{F}{A} \quad \varepsilon = \frac{\lambda}{l}$$

$$\frac{F}{A} = \frac{E\lambda}{l} \Leftrightarrow \lambda = \frac{Fl}{AE}$$

力のつりあい      熱膨張

$$\begin{cases} R_2 - 2R_1 = 0 \\ \lambda_1 = \frac{R_1 l}{BE} \quad \lambda_2 = \frac{R_2 l}{AE} \end{cases} \quad \alpha \Delta T$$

$$\lambda_1 + \lambda_2 = \alpha \Delta T$$

よって  $\frac{R_1 l}{BE} + \frac{2R_2 l}{AE} = \alpha \Delta T$

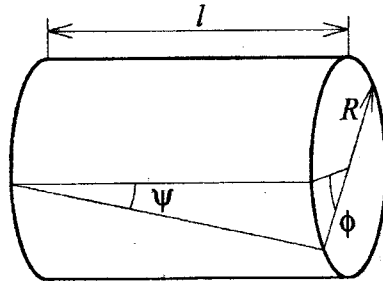
$$\Leftrightarrow \frac{A+2B}{ABE} R_1 = \alpha \Delta T \Leftrightarrow R_1 = \frac{ABE\alpha \Delta T}{A+2B}, \quad R_2 = \frac{2ABE\alpha \Delta T}{A+2B}$$

$$\therefore \sigma_A = \frac{-R_2}{A} = \frac{-2BE\alpha \Delta T}{A+2B}$$

$$\sigma_B = \frac{R_1}{B} = \frac{AE\alpha \Delta T}{A+2B}$$

$$\sigma_A = \boxed{\frac{-2BE\alpha \Delta T}{A+2B}}, \quad \sigma_B = \boxed{\frac{AE\alpha \Delta T}{A+2B}}$$

問2: 図のように、長さが $l$ で半径が $R$ の円形断面である棒をねじる問題を考える。このとき、次の各問いに答えよ。



10x4

(a) 変形が微小であるとして、ねじれ角 $\phi$ とらせん角 $\psi$ の関係を表せ。

$$l\psi = R\phi$$

$$l \tan \psi = R\phi$$

(b) らせん角 $\psi$ をせん断ひずみ $\gamma$ とすると、せん断応力 $\tau$ を長さ $l$ 、半径 $R$ 、ねじれ角 $\phi$ を用いて表せ。なお、横弾性係数は $G$ とする。

$$\tau = G\gamma \quad \gamma = R \frac{\phi}{l}$$

$$\therefore \tau = G \frac{R}{l} \phi$$

$$\tau = G \frac{R}{l} \phi$$

(c) 上記(b)の結果から、任意の半径 $r$  ( $0 < r < R$ )でのせん断応力 $\tau(r)$ はその結果で $R$ を $r$ に置き換えることで求まる。このとき、この変形を生じさせるために必要なトルク $T$ をもとめよ。なお、このトルク $T$ はせん断応力 $\tau(r)$ と軸中心からの距離 $r$ の積を全断面について積分することで求まる。

$$\tau(r) = G \frac{r}{l} \phi$$

$$T = \int_A \tau(r) \times r \, dA = \int_A G \frac{\phi}{l} r^2 \, dA = \int_0^R G \frac{\phi}{l} r^2 \times 2\pi r \, dr$$

$$= G \frac{\phi \pi}{l} \int_0^R 2r^3 \, dr = G \frac{\pi \phi}{l} \left[ \frac{r^4}{2} \right]_0^R = \frac{\pi G \phi R^4}{2l}$$

$$T = \frac{\pi G \phi R^4}{2l}$$

(d) 上記(c)の結果において、 $T = G\phi I_p / l$ とする場合において $I_p$ を棒の直径 $D (= 2R)$ を用いて表せ。なお、この $I_p$ は断面2次極モーメント(or 極断面2次モーメント)と呼ばれている。

$$T = \frac{G\phi I_p}{l} \Leftrightarrow I_p = \frac{Tl}{G\phi} = \frac{\pi G \phi R^4}{2G\phi} = \frac{\pi R^4}{2}$$

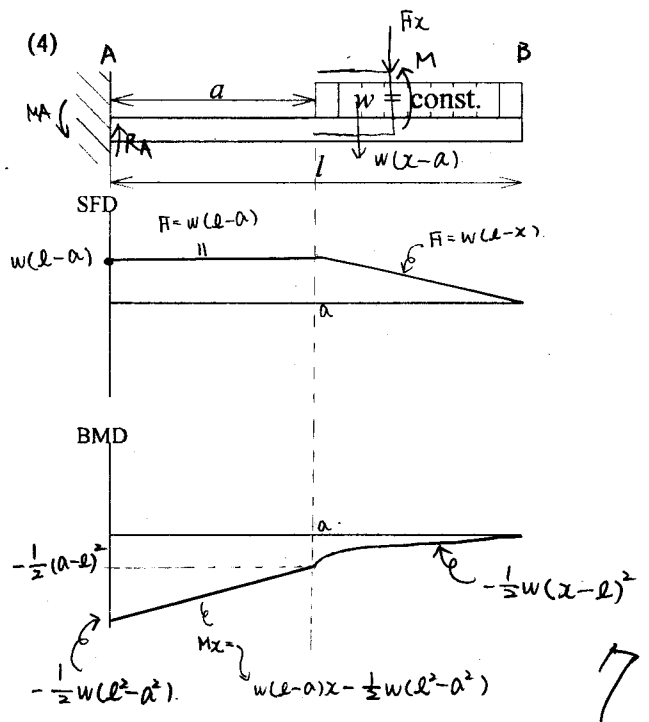
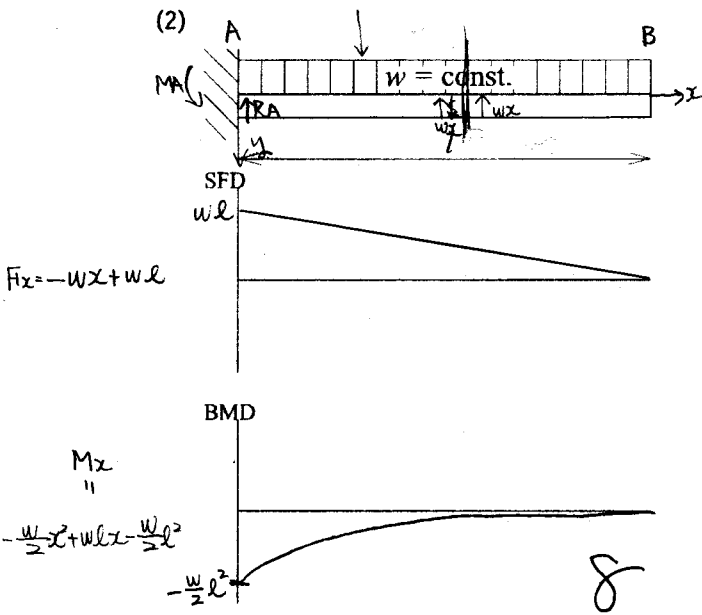
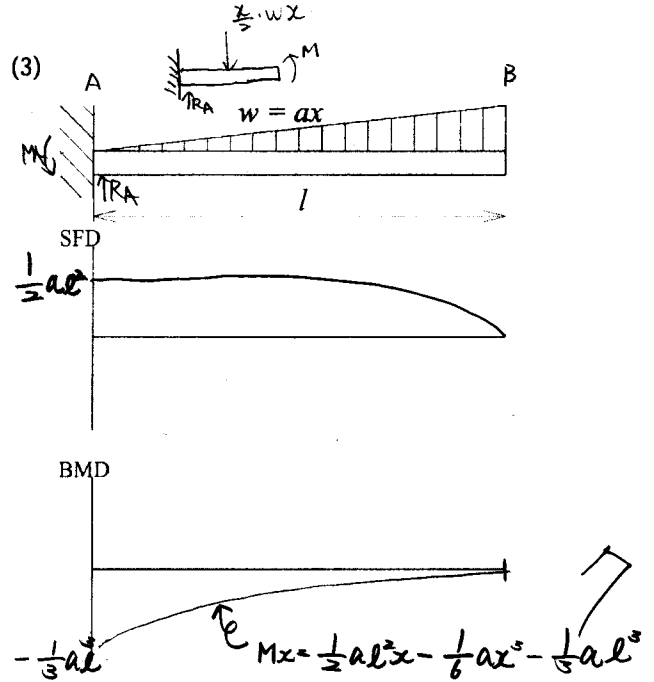
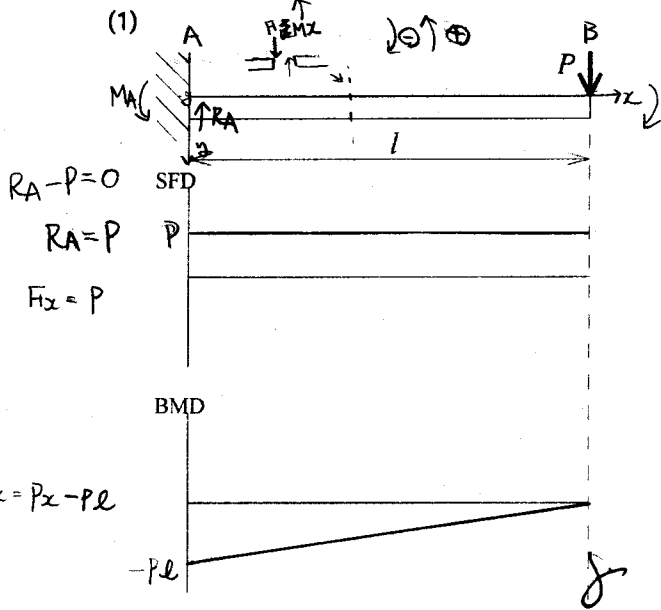
$$= \frac{\pi D^4}{32}$$

$$I_p = \frac{\pi}{32} D^4$$

40

学科: \_\_\_\_\_ 工学科 学年: \_\_\_\_\_ 年 学籍番号: \_\_\_\_\_ 氏名: \_\_\_\_\_

問: 以下の各場合における SFD, BMD を求めよ。



$$(1) \begin{cases} R_A - P = 0 \\ M_A - Pl = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} R_A = P \\ M_A = Pl \end{cases}$$

A点の距離を  $x$  とする

$$F_x = P$$

$$\downarrow M_A + M_x = R_A x$$

$$M_x = Px - Pl$$

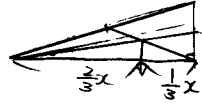
$$(2) \begin{cases} R_A - wl = 0 \\ M_A - wl \cdot \frac{l}{2} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} R_A = wl \\ M_A = wl \cdot \frac{l}{2} \end{cases}$$

$$R_A = F_x + wx$$

$$M_A + wx \cdot \frac{x}{2} + M_x = R_A x$$

$$M_x = -\frac{w}{2}x^2 + wlx - \frac{wl^2}{2}$$

$$F_x = -wx + wl$$



$$(3) F_x = \int_0^l w dx$$

$$= \int_0^l ax dx$$

$$= \frac{1}{2}a(l^2 - x^2)$$

$$M_x = \int F_x dx$$

$$= \frac{1}{2}al^2x - \frac{1}{6}ax^3 + C$$

$$M_0 = 0 \text{ (よって)} C = -\frac{1}{6}al^3 \text{ したがって } M_x = \frac{1}{2}al^2x - \frac{1}{6}ax^3 - \frac{1}{6}al^3$$

$$(4) R_A = w(l-a)$$

$$M_A = \frac{1}{2}w(l-a)(l+a)$$

i)  $0 \leq x \leq a$  の時

$$\begin{cases} F_x = w(l-a) \\ M_x + M_A = R_A x \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} F_x = w(l-a) \\ M_x = w(l-a)x - M_A \end{cases}$$

ii)  $a \leq x \leq l$  の時

$$\begin{cases} F_x = R_A - w(x-a) \\ M_x + M_A + w(x-a) \cdot \frac{(x-a)}{2} = R_A x \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} F_x = w(l-x) \\ M_x = -\frac{1}{2}w(x-l)^2 \end{cases}$$