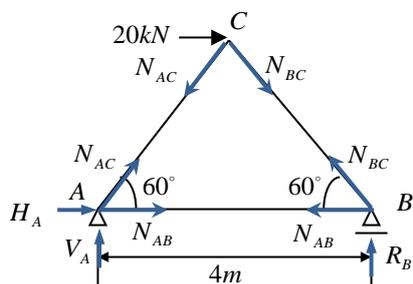


【第12章 予習問題の解答】

予習問題1の解答



反力を図のように仮定する。

$\sum H = 0$ より、
 $H_A + 20 = 0$
 よって、

$$H_A = -20kN$$

$$\sum M_{(B)} = 0 : 4V_A + 2\sqrt{3} \times 20 = 0$$

よって、

$$V_A = -10\sqrt{3}kN$$

$$\sum V = 0 : V_B = -V_A = 10\sqrt{3}kN$$

節点法により部材力を求めると以下のようなになる。

節点B

$$\sum V = 0 : V_B + N_{BC} \sin 60^\circ = 0$$

$$10\sqrt{3} + \frac{\sqrt{3}}{2} N_{BC} = 0$$

よって、 $N_{BC} = -20kN$

$$\sum H = 0 : -N_{AB} - N_{BC} \cos 60^\circ = 0$$

$$-N_{AB} - (-20) \times \frac{1}{2} = 0$$

よって、 $N_{AB} = 10kN$

節点C

$$\sum V = 0 : -N_{AC} \cos 30^\circ - N_{BC} \cos 30^\circ = 0$$

$$-N_{AC} - (-20) = 0$$

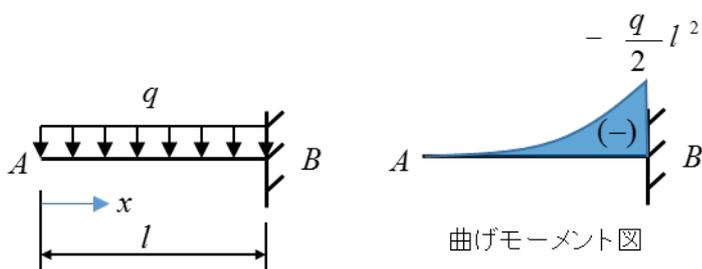
よって、 $N_{AC} = 20kN$

【第12章 予習問題の解答】

予習問題2の解答

図の(a)に示すように自由端からの距離 x における曲げモーメント M_x は次式で表され、曲げモーメント図は図の(b)のようになる。

$$M_x = -qx \times \frac{x}{2} = -\frac{q}{2}x^2$$



(a)

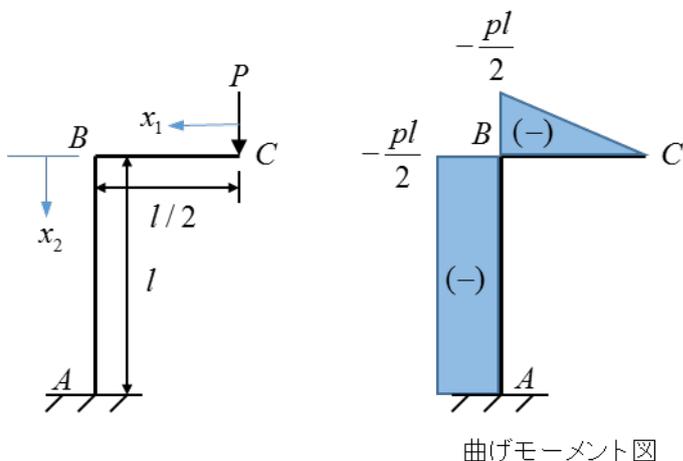
(b)

予習問題3の解答

図の(a)に示すように点CおよびBからの距離 x_1 , x_2 における曲げモーメント M_{x_1} , M_{x_2} はそれぞれ次式で表され、曲げモーメント図は図の(b)のようになる。

$$M_{x_1} = -Px$$

$$M_{x_2} = -P \times \frac{l}{2} = -\frac{Pl}{2}$$



(a)

(b)

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「,。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 A-1 の解答

棒のひずみエネルギーを U とすると、

$$\begin{aligned} U &= \frac{P^2 h}{2EA} + \frac{P^2(2h)}{2(2E)A} \\ &= \frac{P^2 h}{2EA} + \frac{P^2 h}{2EA} \\ &= \frac{P^2 h}{EA} \end{aligned}$$

エネルギー保存則より

$$\begin{aligned} \frac{P^2 h}{EA} &= \frac{1}{2} P u \\ \therefore u &= \frac{2Ph}{EA} \end{aligned}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「,。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 A-2 の解答

$$\therefore N_{AC} = N_{BC} \text{ (より)}$$

$$2 N_{AC} \times \frac{4}{5} = 50$$

$$N_{AC} = N_{BC} = 31.25 \text{ KN}$$

$$N_{AB} = -N_C \times \frac{3}{5} = -18.75 \text{ KN}$$

部材	N (KN)	(s)	$N^2 s / (2EA)$ (KN·m)
AC	31.25	5	0.488
BC	31.25	5	0.488
AB	-18.75	6	0.211
		合計	1.187

エネルギー保存則より

$$\frac{1}{2} \times 50 \times \delta_c = 1.187$$

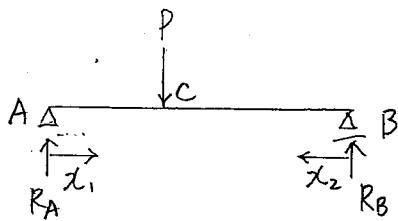
$$\delta_c = 0.047 \text{ m}$$

$$= 4.7 \text{ cm}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「,。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 A-3 の解答



反力図のfに仮定する。

$$\sum M_B = 0 \text{ (f)}$$

$$lR_A - Pb = 0$$

$$R_A = \frac{b}{l}P$$

$$\sum M_A = 0 \text{ (f)}$$

$$R_B = \frac{a}{l}P$$

$$(0 \leq x_1 \leq a)$$

$$M_{x_1} = \frac{b}{l}Px_1, \quad \bar{M}_{x_1} = \frac{b}{l}x_1$$

$$(0 \leq x_2 \leq b)$$

$$M_{x_2} = \frac{a}{l}Px_2, \quad \bar{M}_{x_2} = \frac{a}{l}x_2$$

$$\delta_c = \int_0^a \frac{M_{x_1} \bar{M}_{x_1}}{EI} dx_1 + \int_0^b \frac{M_{x_2} \bar{M}_{x_2}}{EI} dx_2$$

$$= \frac{1}{EI} \int_0^a \left(\frac{b}{l}Px_1\right) \left(\frac{b}{l}x_1\right) dx_1 + \frac{1}{EI} \int_0^b \left(\frac{a}{l}Px_2\right) \left(\frac{a}{l}x_2\right) dx_2$$

$$= \frac{Pb^2}{EI l^2} \int_0^a x_1^2 dx_1 + \frac{Pa^2}{EI l^2} \int_0^b x_2^2 dx_2$$

$$= \frac{Pb^2 a^3}{3EI l^2} + \frac{Pa^2 b^3}{3EI l^2}$$

$$= \frac{Pa^2 b^2}{3EI l^2} (a+b)$$

$$= \frac{Pa^2 b^2}{3EIl}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「、。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 A-4 の解答

$$\frac{\partial Mx_1}{\partial P} = -\frac{a}{l}x_1$$

$$\frac{\partial Mx_2}{\partial P} = -x_2$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial U_1}{\partial P} &= \frac{1}{EI} \int_0^l Mx_1 \frac{\partial Mx_1}{\partial P} dx_1 \\ &= \frac{1}{EI} \int_0^l \left(-\frac{a}{l}Px_1\right) \left(-\frac{a}{l}x_1\right) dx_1 \\ &= \frac{Pa^2}{EI l^2} \int_0^l x_1^2 dx_1 \\ &= \frac{Pa^2 l}{3EI}\end{aligned}$$

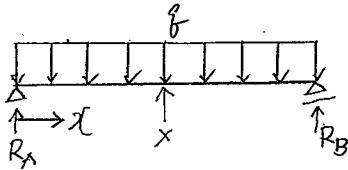
$$\begin{aligned}\frac{\partial U_2}{\partial P} &= \frac{1}{EI} \int_0^a Mx_2 \frac{\partial Mx_2}{\partial P} dx_2 \\ &= \frac{1}{EI} \int_0^a (-Px_2) (-x_2) dx_2 \\ &= \frac{P}{EI} \int_0^a x_2^2 dx_2 \\ &= \frac{Pa^3}{3EI}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\delta_c = \frac{\partial U}{\partial P} &= \frac{\partial U_1}{\partial P} + \frac{\partial U_2}{\partial P} \\ &= \frac{Pa^2 l}{3EI} + \frac{Pa^3}{3EI} \\ &= \frac{Pa^2}{3EI} (a+l)\end{aligned}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「、。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 A-5 の解答



静定基本形を単独(は)とせ、不静定力を X とする。
反力は次のようになる。

$$R_A = R_B = \frac{1}{2}(8l - X)$$

$$(0 \leq x \leq \frac{l}{2})$$

$$M_x = \frac{1}{2}(8l - X)x - \frac{1}{2}8x^2, \quad \frac{\partial M_x}{\partial X} = -\frac{1}{2}x$$

$$U = 2 \int_0^{\frac{l}{2}} \frac{M_x^2}{2EI} dx$$

$$\frac{\partial U}{\partial X} = \frac{2}{EI} \int_0^{\frac{l}{2}} M_x \frac{\partial M_x}{\partial X} dx$$

$$= \frac{2}{EI} \int_0^{\frac{l}{2}} \left\{ \frac{1}{2}(8l - X)x - \frac{1}{2}8x^2 \right\} \left(-\frac{1}{2}x \right) dx$$

$$= \frac{1}{2EI} \int_0^{\frac{l}{2}} \{ 8x^3 - (8l - X)x^2 \} dx.$$

$$= \frac{1}{2EI} \left(\frac{8l^4}{64} - \frac{8l^4}{24} + \frac{Xl^4}{24} \right)$$

最小仕事の原理より

$$\frac{\partial U}{\partial X} = 0$$

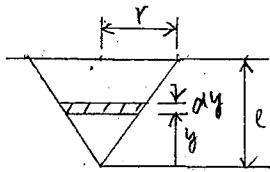
$$\frac{8l^4}{64} - \frac{8l^4}{24} + \frac{Xl^4}{24} = 0 \quad \text{より}$$

$$X = \frac{5}{8}8l = R_B$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「,。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 B-1 の解答



円錐の頂点から y の位置の断面積と、
頂点から y の間の体積は次式で表される。

$$A = \frac{\pi r^2}{l^2} y^2$$

$$V = \frac{\pi r^2}{3l^2} y^3$$

厚 dy の部分には作用する軸力 N とすると、

$$N = \rho g V = \frac{\rho g \pi r^2}{3l^2} y^3$$

厚 dy の部分のひずみエネルギー dU とすると、

$$\begin{aligned} dU &= \frac{N^2}{2EA} dy = \frac{1}{2E} \left(\frac{\rho g \pi r^2}{3l^2} y^3 \right)^2 dy / \left(\frac{\pi r^2}{l^2} y^2 \right) \\ &= \left(\frac{\rho^2 g^2 \pi r^2}{18 E l^2} y^4 \right) dy \end{aligned}$$

部材全体のひずみエネルギー U とすると

$$\begin{aligned} U &= \int dU \\ &= \int_0^l \frac{\rho^2 g^2 \pi r^2}{18 E l^2} y^4 dy \\ &= \frac{\pi \rho^2 g^2 r^2}{18 E l^2} \int_0^l y^4 dy \\ &= \frac{\pi \rho^2 g^2 r^2 l^3}{90 E} \end{aligned}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「,。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 B-2 の解答

実荷重による部材力

$$\Sigma V_A = 0 \text{ (')}$$

$$N_{AD} \times \frac{4}{5} + R_A = 0$$

$$N_{AD} = -\frac{3P}{4} \times \frac{4}{5} = -\frac{15}{16}P$$

$$\Sigma H_A = 0 \text{ (')}$$

$$N_{AD} \times \frac{3}{5} + N_{AC} = 0$$

$$N_{AC} = -\left(-\frac{15}{16}P\right) \times \frac{3}{5} = \frac{9}{16}P$$

$$\Sigma V_B = 0 \text{ (')}$$

$$N_{BE} \times \frac{4}{5} + R_B = 0$$

$$N_{BE} = -\frac{P}{4} \times \frac{4}{5} = -\frac{5}{16}P$$

$$\Sigma H_B = 0 \text{ (')}$$

$$N_{BC} = \frac{3}{16}P$$

$$\Sigma V_E = 0 \text{ (')}$$

$$-N_{BE} \times \frac{4}{5} - N_{CE} \times \frac{4}{5} = 0$$

$$N_{CE} = -N_{BE} = \frac{5}{16}P$$

$$\Sigma H_E = 0 \text{ (')}$$

$$-N_{DE} + N_{BE} \times \frac{3}{5} - N_{CE} \times \frac{3}{5} = 0$$

$$N_{DE} = -\frac{5}{16}P \times \frac{3}{5} - \frac{5}{16}P \times \frac{3}{5}$$

$$= -\frac{3}{8}P$$

$$S_{CD} = -S_{CE} = -\frac{5}{16}P$$

点 C に単位の仮想荷重を作用させるとの軸力

$$\Sigma V_A = 0 \text{ (')}$$

$$\bar{N}_{AD} \times \frac{4}{5} + \frac{1}{2} = 0$$

$$\bar{N}_{AD} = -\frac{1}{2} \times \frac{5}{4} = -\frac{5}{8} = \bar{N}_{BE}$$

$$\Sigma H_A = 0 \text{ (')}$$

$$\bar{N}_{AD} \times \frac{3}{5} + \bar{N}_{AC} = 0$$

$$\bar{N}_{AC} = -\left(-\frac{5}{8}\right) \times \frac{3}{5} = \frac{3}{8} = \bar{N}_{BC}$$

$$\Sigma V_D = 0 \text{ (')}$$

$$\bar{N}_{CD} = -\bar{N}_{AD} = \frac{5}{8} = \bar{N}_{CE}$$

$$\Sigma H_D = 0 \text{ (')}$$

$$\bar{N}_{DE} + \bar{N}_{CD} \times \frac{3}{5} - \bar{N}_{AD} \times \frac{3}{5} = 0$$

$$\bar{N}_{DE} = -\frac{5}{8} \times \frac{3}{5} - \frac{5}{8} \times \frac{3}{5}$$

$$= -\frac{3}{4}$$

部材	N	\bar{N}	S	$N\bar{N}S$
AC	$\frac{9}{16}P$	$\frac{3}{8}$	6	$\frac{162}{128}P$
AD	$-\frac{15}{16}P$	$-\frac{5}{8}$	5	$-\frac{375}{128}P$
CD	$-\frac{15}{16}P$	$\frac{5}{8}$	5	$-\frac{375}{128}P$
CE	$\frac{5}{16}P$	$\frac{5}{8}$	5	$\frac{125}{128}P$
DE	$-\frac{3}{8}P$	$-\frac{3}{4}$	6	$\frac{27}{16}P$
BC	$\frac{3}{16}P$	$\frac{3}{8}$	6	$\frac{27}{64}P$
BE	$-\frac{5}{16}P$	$-\frac{5}{8}$	5	$\frac{125}{128}P$

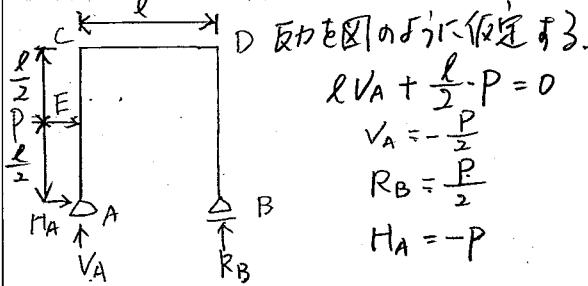
$$\text{合計 } \frac{341}{64}P$$

$$\delta_c = \frac{341}{64EA}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「、。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。

演習問題 B-3 の解答

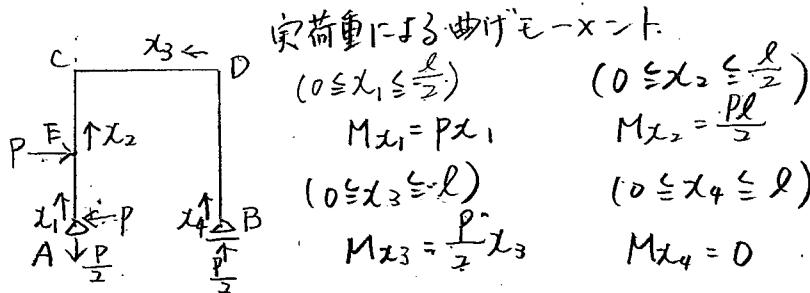


$$lV_A + \frac{l}{2} \cdot P = 0$$

$$V_A = -\frac{P}{2}$$

$$R_B = \frac{P}{2}$$

$$H_A = -P$$



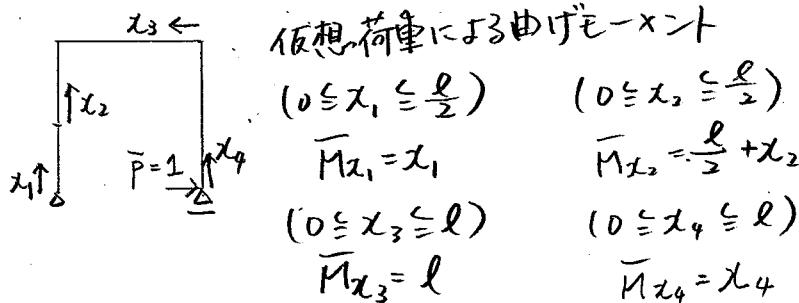
実荷重による曲げモーメント

$$(0 \leq x_1 \leq \frac{l}{2}) \quad (0 \leq x_2 \leq \frac{l}{2})$$

$$M_{x_1} = Px_1 \quad M_{x_2} = \frac{Pl}{2}$$

$$(0 \leq x_3 \leq l) \quad (0 \leq x_4 \leq l)$$

$$M_{x_3} = \frac{P}{2}x_3 \quad M_{x_4} = 0$$



仮想荷重による曲げモーメント

$$(0 \leq x_1 \leq \frac{l}{2}) \quad (0 \leq x_2 \leq \frac{l}{2})$$

$$\bar{M}_{x_1} = x_1 \quad \bar{M}_{x_2} = \frac{l}{2} + x_2$$

$$(0 \leq x_3 \leq l) \quad (0 \leq x_4 \leq l)$$

$$\bar{M}_{x_3} = l \quad \bar{M}_{x_4} = x_4$$

仮想仕事の原理より

$$\delta_B = \int_0^{\frac{l}{2}} \frac{M_{x_1} \bar{M}_{x_1}}{EI} dx_1 + \int_0^{\frac{l}{2}} \frac{M_{x_2} \bar{M}_{x_2}}{EI} dx_2 + \int_0^l \frac{M_{x_3} \bar{M}_{x_3}}{EI} dx_3 + \int_0^l \frac{M_{x_4} \bar{M}_{x_4}}{EI} dx_4$$

$$= \frac{1}{EI} \left\{ \int_0^{\frac{l}{2}} (Px_1)x_1 dx_1 + \int_0^{\frac{l}{2}} \left(\frac{Pl}{2}\right)\left(\frac{l}{2} + x_2\right) dx_2 + \int_0^l \left(\frac{P}{2}x_3\right)l dx_3 + \int_0^l 0 \cdot x_4 dx_4 \right\}$$

$$= \frac{1}{EI} \left\{ P \left[\frac{1}{3}x_1^3 \right]_0^{\frac{l}{2}} + \frac{P}{4}l^2 \left[x_2 \right]_0^{\frac{l}{2}} + \frac{Pl}{2} \left[\frac{x_3^2}{2} \right]_0^l + \frac{P}{2} \left[\frac{x_4^2}{2} \right]_0^l \right\}$$

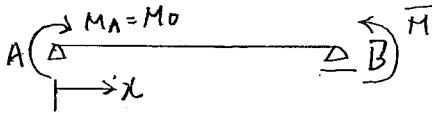
$$= \frac{Pl^3}{EI} \left(\frac{1}{24} + \frac{1}{8} + \frac{1}{16} + \frac{1}{4} \right)$$

$$= \frac{23Pl^3}{48EI}$$

【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「、。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5Pで結構です。

演習問題 B-4 の解答



点 B に仮想の \bar{M} と外力 \bar{M} を考える。

$$M_x = M_A + (\bar{M} - M_A) \frac{x}{l}, \quad \frac{\partial M_x}{\partial \bar{M}} = \frac{x}{l}$$

$$U = \int_0^l \frac{M_x^2}{2EI} dx$$

$$\frac{\partial U}{\partial \bar{M}} = \frac{1}{2EI} \int_0^l 2M_x \frac{\partial M_x}{\partial \bar{M}} dx$$

$$= \frac{1}{EI} \int_0^l \left\{ M_A + (\bar{M} - M_A) \frac{x}{l} \right\} \left(\frac{x}{l} \right) dx$$

$\Rightarrow \bar{M} = M_A = M_0$ を代入する。

$$\frac{\partial U}{\partial \bar{M}} = \frac{1}{EI} \int_0^l \left(M_0 - M_0 \frac{x}{l} \right) \left(\frac{x}{l} \right) dx$$

$$= \frac{1}{EI} \int_0^l \left(\frac{M_0}{l} x - \frac{M_0}{l^2} x^2 \right) dx$$

$$= \frac{M_0 l}{6EI}$$

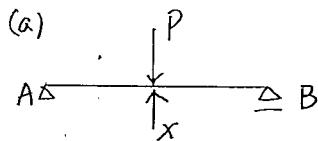
\bar{M} は反時計まわりに作用させている。たわみ角の定義より

$$\theta_B = -\frac{M_0 l}{6EI}$$

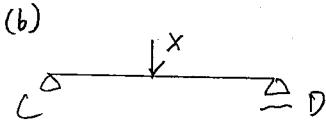
【PEL 原稿 フォーマット】

32 字×38 行に設定。句読点はできれば「、。」(カンマ, 丸)に。書体は明朝・10.5P で結構です。↓

演習問題 B-5 の解答



全体の系を (a) と (b) の系に分けて考える。



$$\begin{aligned}\frac{\partial U_a}{\partial X} &= \frac{2}{EI} \int_0^{\frac{l}{2}} \left(\frac{P-X}{2}\right) x \left(-\frac{1}{2}x\right) dx \\ &= \frac{-(P-X)}{2EI} \int_0^{\frac{l}{2}} x^2 dx \\ &= \frac{X-P}{48EI} l^3\end{aligned}$$

$$\frac{\partial U_b}{\partial X} = \frac{X}{48 \times (3EI)} l^3 = \frac{X}{144EI} l^3$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial U}{\partial X} &= \frac{\partial U_a}{\partial X} + \frac{\partial U_b}{\partial X} \\ &= \frac{X-P}{48EI} l^3 + \frac{X}{144EI} l^3\end{aligned}$$

最小仕事の原理より

$$\frac{\partial U}{\partial X} = 0$$

$$\frac{X-P}{48EI} l^3 + \frac{X}{144EI} l^3 = 0$$

$$\therefore X = \frac{3}{4}P$$

$$\delta_E = \frac{\partial U_b}{\partial X} = \frac{\frac{3}{4}Pl^3}{144EI} = \frac{Pl^3}{192EI}$$