

付録A マコーレー法によるはりのたわみ

はりのたわみの計算にはいろいろな方法があるが、ここでは、マコーレーの方法によってはりのたわみを求めてみる。

A.1 マコーレーのカッコ (Maculey's Bracket $\langle \rangle$)

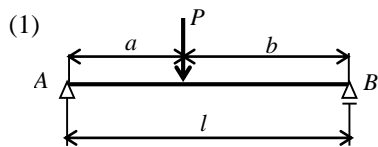
[定義] 次の関係式で表されるカッコ ($\langle \rangle$) をマコーレーのカッコという。

$$\langle x-a \rangle^n = \begin{cases} (x-a)^n & \cdots x > a \\ 0 & \cdots x \leq a \end{cases} \quad (\text{A.1})$$

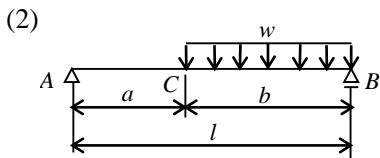
マコーレーのカッコを使用すると集中荷重、等分布荷重、部分分布荷重等が作用するはりのせん断力、曲げモーメントを一本の式で表すことができる。したがって、連続条件が要求されるはりの弾性曲線(たわみ曲線、たわみ角曲線)を求める場合に便利である。

A.2 マコーレーのカッコによるせん断力、曲げモーメントの表示

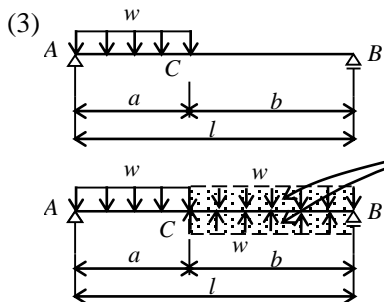
[例題 1] 次の梁のせん断力、曲げモーメントをマコーレーのカッコを用いて表せ。



$$\begin{aligned} Q_x &= R_A - P \langle x-a \rangle^0 \\ M_x &= R_A x - P \langle x-a \rangle \end{aligned} \quad (\text{A.2})$$

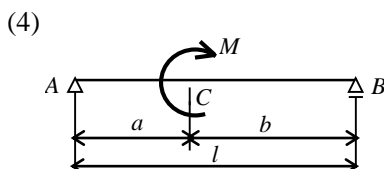


$$\begin{aligned} Q_x &= R_A - w \langle x-a \rangle \\ M_x &= R_A x - \frac{w}{2} \langle x-a \rangle^2 \end{aligned} \quad (\text{A.3})$$

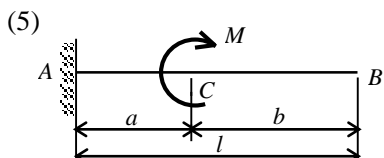


AC間に等分布荷重が作用している場合は、はり全体、すなわちCBまで荷重を延長する。そしてこの延長した荷重を打ち消すように、下から上向きに同じ荷重を作用させる。
すなわち、この範囲($b < x < l$)は上下に相対的にwが作用し、打ち消しあって0となると考える。

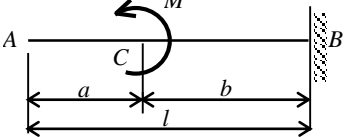
$$\begin{aligned} Q_x &= R_A - wx + w \langle x-a \rangle \\ M_x &= R_A x - \frac{w}{2} x^2 + \frac{w}{2} \langle x-a \rangle^2 \end{aligned} \quad (\text{A.4})$$



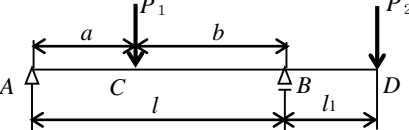
$$\begin{aligned} Q_x &= R_A \\ M_x &= R_A x + M \langle x-a \rangle^0 \end{aligned} \quad (\text{A.5})$$



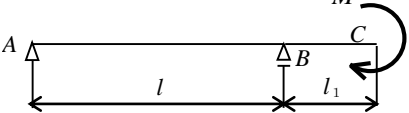
$$\begin{aligned} Q_x &= 0 \\ M_x &= M_A + M \langle x-a \rangle^0 \end{aligned} \quad (\text{A.6})$$

(6) 
$$Q_x = 0$$

$$M_x = -M <x-a>^0 \quad (\text{A.7})$$

(7) 
$$Q_x = R_A - P_1 <x-a>^0 + R_B <x-l>^0$$

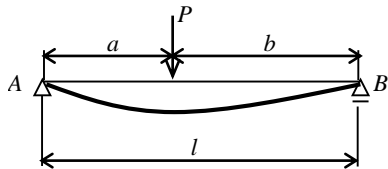
$$M_x = R_A x - P_1 <x-a> + R_B <x-l> \quad (\text{A.8})$$

(8) 
$$Q_x = R_A + R_B <x-l>^0$$

$$M_x = R_A x + R_B <x-l> \quad (\text{A.9})$$

A.3 たわみ, たわみ角の計算

[例題 2] 次のはりのたわみ曲線, たわみ角曲線をマコーレー法を用いて求めよ。



[解] 曲げモーメントは、

$$M_x = R_A x - P <x-a>, \quad R_A = \frac{Pb}{l}$$

これをはりの弾性曲線の微分方程式に適用する。

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = -\frac{1}{EI} (R_A x - P <x-a>),$$

これを 2 回積分すると

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{1}{2} R_A x^2 - \frac{P}{2} <x-a>^2 \right) + C_1$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left(\frac{1}{6} R_A x^3 - \frac{P}{6} <x-a>^3 \right) + C_1 x + C_2$$

これらの式に境界条件を導入する。

$$x=0 \text{ で } y=0 \text{ より } C_2 = 0$$

$$x=l \text{ で } y=0 \text{ より}$$

$$C_1 l = \frac{1}{EI} \left(\frac{1}{6} \frac{Pb}{l} l^3 - \frac{Pb^3}{6} \right) = \frac{Pab(l+b)}{6EI} \quad \therefore C_1 = \frac{Pa(l+b)}{6EI l}$$

したがって、たわみ角, たわみ角曲線は次のように表される。

$$\theta = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Pb}{2l} x^2 - \frac{P}{2} <x-a>^2 \right) + \frac{Pa(l+b)}{6EI l}$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Pb}{6l} x^3 - \frac{P}{6} <x-a>^3 \right) + \frac{Pa(l+b)}{6EI l} x$$

[例題 3] 次のはりのたわみ曲線, たわみ角曲線をマコーレー法を用いて求めよ。

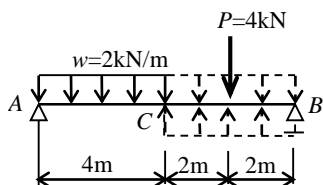
[解] 曲げモーメントは

$$M_x = R_A x - \frac{w}{2} x^2 + \frac{w}{2} <x-4>^2 - P <x-6>$$

この式において $x=8\text{m}$ のとき $M_B = 0$ とおくと

$$\therefore R_A = 7\text{kN}$$

弾性曲線の微分方程式より



$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = -\frac{1}{EI} [7x - x^2 + \langle x-4 \rangle^2 - 4 \langle x-6 \rangle]$$

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{EI} \left[\frac{7}{2}x^2 - \frac{1}{3}x^3 + \frac{1}{3} \langle x-4 \rangle^3 - 2 \langle x-6 \rangle^2 \right] + C_1$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{7}{6}x^3 - \frac{1}{12}x^4 + \frac{1}{12} \langle x-4 \rangle^4 - \frac{4}{6} \langle x-6 \rangle^3 \right] + C_1 x + C_2$$

これらの式に境界条件を導入する。

$$x=0 \text{ で } y=0 \text{ より } C_2=0 \quad x=8\text{m} \text{ で } y=0 \text{ より } C_1 = \frac{34}{EI}$$

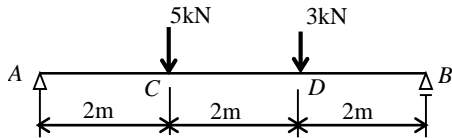
したがって

$$\theta = -\frac{1}{EI} \left[\frac{7}{2}x^2 - \frac{1}{3}x^3 + \frac{1}{3} \langle x-4 \rangle^3 - 2 \langle x-6 \rangle^2 - 34x \right]$$

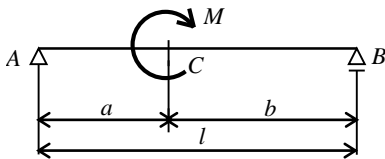
$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{7}{6}x^3 - \frac{1}{12}x^4 + \frac{1}{12} \langle x-4 \rangle^4 - \frac{2}{3} \langle x-6 \rangle^3 - 34x \right]$$

【問題1】 次の各はりのたわみ角，たわみ曲線をマコーレーのカッコを用いて求めよ。

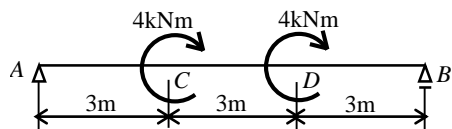
(1)



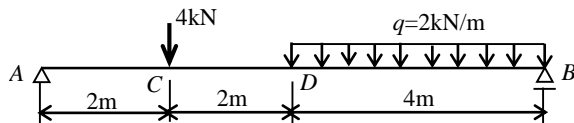
(2)



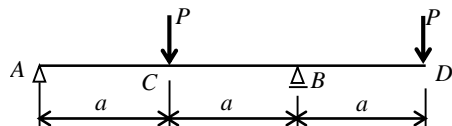
(3)



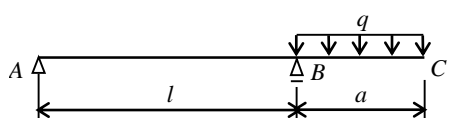
(4)



(5)

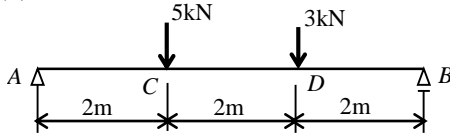


(6)



[問題 1 解答]

(1)



[解] せん断力, 曲げモーメントは

$$Q_x = R_A - 5 \langle x-2 \rangle^0 - 3 \langle x-4 \rangle^0$$

$$M_x = R_A x - 5 \langle x-2 \rangle - 3 \langle x-4 \rangle$$

$$x = 6 \text{ m において } M=0 \text{ より } R_A = \frac{13}{3}$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = -\frac{1}{EI} \left[\frac{13}{3} x - 5 \langle x-2 \rangle - 3 \langle x-4 \rangle \right]$$

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{EI} \left[\frac{13}{6} x^2 - \frac{5}{2} \langle x-2 \rangle^2 - \frac{3}{2} \langle x-4 \rangle^2 + C_1 \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{13}{18} x^3 - \frac{5}{6} \langle x-2 \rangle^3 - \frac{3}{6} \langle x-4 \rangle^3 + C_1 x + C_2 \right]$$

境界条件より

$$x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=6: y=0 \rightarrow C_1 = -\frac{148}{9}$$

ゆえに

$$\theta = -\frac{1}{EI} \left[\frac{13}{6} x^2 - \frac{5}{2} \langle x-2 \rangle^2 - \frac{3}{2} \langle x-4 \rangle^2 - \frac{148}{9} x \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{13}{18} x^3 - \frac{5}{6} \langle x-2 \rangle^3 - \frac{3}{6} \langle x-4 \rangle^3 - \frac{148}{9} x^2 \right]$$

各点の値は

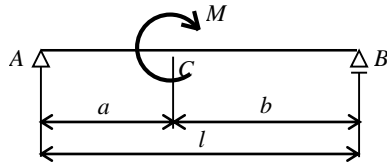
$$x=0: \theta_A = \frac{148}{9EI}, \quad y_A = 0$$

$$x=2\text{m}: \theta_C = \frac{70}{9EI}, \quad y_C = \frac{244}{9EI}$$

$$x=4\text{m}: \theta_D = -\frac{74}{9EI}, \quad y_D = \frac{236}{9EI}$$

$$x=6\text{m}: \theta_B = -\frac{140}{9EI}, \quad y_B = 0$$

(2)



[解] せん断力, 曲げモーメントは

$$Q_x = R_A$$

$$M_x = R_A x + M \langle x-a \rangle^0$$

$$x = l \text{ において } M=0 \text{ より } R_A = -\frac{M}{l}$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = \frac{1}{EI} \left[\frac{M}{l} x - M \langle x-a \rangle^0 \right], \quad \frac{dy}{dx} = \frac{1}{EI} \left[\frac{M}{2l} x^2 - M \langle x-a \rangle + C_1 \right]$$

$$y = \frac{1}{EI} \left[\frac{M}{6l} x^3 - \frac{M}{2} \langle x-a \rangle^2 + C_1 x + C_2 \right]$$

$$\text{境界条件より } x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=l: y=0 \rightarrow C_1 = -\frac{M(l^2 - 3b^2)}{6l}$$

ゆえに

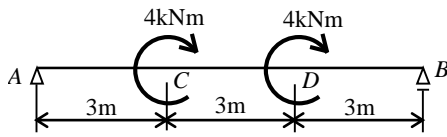
$$\theta = \frac{M}{EI} \left[\frac{1}{2l} x^2 - \langle x-a \rangle - \frac{(l^2 - 3b^2)}{6l} \right], \quad y = \frac{M}{EI} \left[\frac{1}{6l} x^3 - \frac{1}{2} \langle x-a \rangle^2 - \frac{(l^2 - 3b^2)}{6l} x \right]$$

各点の値は

$$x=a: \theta_C = \frac{M(3a^2 + 3b^2 - l^2)}{6EI}, \quad y_C = \frac{Ma(a^2 + 3b^2 - l^2)}{6EI}$$

$$x=0: \theta_A = -\frac{M(l^2 - 3b^2)}{6EI}, \quad x=l: \theta_B = \frac{M(2l^2 - 6bl + 3b^2)}{6EI}$$

(3)



【解】せん断力，曲げモーメントは

$$Q_x = R_A$$

$$M_x = R_A x + 4 \langle x-3 \rangle^0 + 4 \langle x-6 \rangle^0$$

$$x=9\text{m} \text{ において } M=0 \text{ より } R_A = -\frac{8}{9}$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = \frac{1}{EI} \left[\frac{8}{9} x - 4 \langle x-3 \rangle^0 - 4 \langle x-6 \rangle^0 \right]$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{EI} \left[\frac{4}{9} x^2 - 4 \langle x-3 \rangle - 4 \langle x-6 \rangle + C_1 \right]$$

$$y = \frac{1}{EI} \left[\frac{4}{27} x^3 - 2 \langle x-3 \rangle^2 - 2 \langle x-6 \rangle^2 + C_1 x + C_2 \right]$$

境界条件より

$$x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=9\text{m}: y=0 \rightarrow C_1=-2$$

ゆえに

$$\theta = \frac{1}{EI} \left[\frac{4}{9} x^2 - 4 \langle x-3 \rangle - 4 \langle x-6 \rangle - 2 \right]$$

$$y = \frac{1}{EI} \left[\frac{4}{27} x^3 - 2 \langle x-3 \rangle^2 - 2 \langle x-6 \rangle^2 - 2x \right]$$

各点の値は

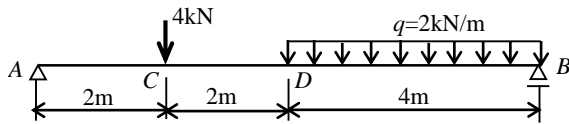
$$x=0: \theta_A = -2/EI$$

$$x=3\text{m}: \theta_C = 2/EI, \quad y_C = -2/EI$$

$$x=6\text{m}: \theta_D = 2/EI, \quad y_D = 2/EI$$

$$x=9\text{m}: \theta_A = -2/EI$$

(4)



【解】せん断力，曲げモーメントは

$$Q_x = R_A - 4 \langle x-2 \rangle^0 - 2 \langle x-4 \rangle$$

$$M_x = R_A x - 4 \langle x-2 \rangle - 2 \langle x-4 \rangle + \frac{\langle x-4 \rangle^2}{2}$$

$$= R_A x - 4 \langle x-2 \rangle - \langle x-4 \rangle^2$$

$$x=8\text{m} \text{ において } M=0 \text{ より } R_A = 5\text{kN}$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = -\frac{1}{EI} \left[5x - 4 \langle x-2 \rangle^0 - \langle x-4 \rangle^2 \right]$$

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{EI} \left[\frac{5}{2} x^2 - 2 \langle x-2 \rangle^2 - \frac{1}{3} \langle x-4 \rangle^3 + C_1 \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{5}{6} x^3 - \frac{2}{3} \langle x-2 \rangle^3 - \frac{1}{12} \langle x-4 \rangle^4 + C_1 x + C_2 \right]$$

境界条件より

$$x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=8: y=0 \rightarrow C_1 = -\frac{98}{3}$$

ゆえに

$$\theta = -\frac{1}{EI} \left[\frac{5}{2} x^2 - 2 \langle x-2 \rangle^2 - \frac{1}{3} \langle x-4 \rangle^3 - \frac{98}{3} \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{5}{6} x^3 - \frac{2}{3} \langle x-2 \rangle^3 - \frac{1}{12} \langle x-4 \rangle^4 - \frac{98}{3} x \right]$$

各点の値は

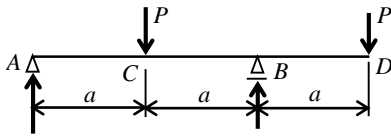
$$x=0: \theta_A = \frac{98}{3EI}, \quad y_A = 0$$

$$x=2\text{m}: \theta_C = \frac{68}{3EI}, \quad y_C = \frac{176}{3EI}$$

$$x=4\text{m}: \theta_D = \frac{2}{3EI}, \quad y_D = \frac{248}{3EI}$$

$$x=8\text{m}: \theta_B = -\frac{102}{3EI}, \quad y_B = 0$$

(5)



【解】せん断力, 曲げモーメントは

$$Q_x = R_A - P \langle x-a \rangle^0 + R_B \langle x-2a \rangle^0$$

$$M_x = R_A x - P \langle x-a \rangle + R_B \langle x-2a \rangle$$

$$x=2a \text{ において } \sum M_B = 0 \text{ より } R_A = 0. \therefore R_B = 2P$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = \frac{1}{EI} [P \langle x-a \rangle - 2P \langle x-2a \rangle], \quad \frac{dy}{dx} = \frac{1}{EI} \left[\frac{P}{2} \langle x-a \rangle^2 - P \langle x-2a \rangle^2 + C_1 \right]$$

$$y = \frac{1}{EI} \left[\frac{P}{6} \langle x-a \rangle^3 - \frac{P}{3} \langle x-2a \rangle^3 + C_1 x + C_2 \right]$$

境界条件より

$$x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=2a: y=0 \rightarrow C_1 = -\frac{Pa^2}{12}$$

ゆえに

$$\theta = \frac{1}{EI} \left[\frac{P}{2} \langle x-a \rangle^2 - P \langle x-2a \rangle^2 - \frac{Pa^2}{12} \right]$$

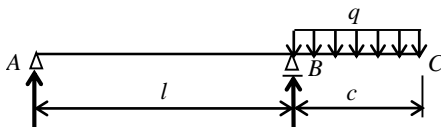
$$y = \frac{1}{EI} \left[\frac{P}{6} \langle x-a \rangle^3 - \frac{P}{3} \langle x-2a \rangle^3 - \frac{Pa^2}{12} x \right]$$

各点の値は

$$x=a: \theta_c = -\frac{Pa^2}{12EI}, \quad y_c = -\frac{Pa^3}{12EI}$$

$$x=3a: \theta_D = \frac{11Pa^2}{12EI}, \quad y_D = \frac{3Pa^3}{4EI}$$

(6)



【解】反力は

$$R_A = -\frac{qc^2}{2l}, \quad R_B = \frac{qc}{l} \left(l + \frac{c}{2} \right)$$

せん断力, 曲げモーメントは

$$Q_x = R_A + R_B \langle x-l \rangle^0 - q \langle x-l \rangle$$

$$M_x = R_A x + R_B \langle x-l \rangle - \frac{q}{2} \langle x-l \rangle^2$$

弾性曲線の微分方程式より

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M_x}{EI} = -\frac{1}{EI} \left[R_A x + R_B \langle x-l \rangle - \frac{q}{2} \langle x-l \rangle^2 \right]$$

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{EI} \left[\frac{R_A}{2} x^2 + \frac{R_B}{2} \langle x-l \rangle^2 - \frac{q}{6} \langle x-l \rangle^3 + C_1 \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{R_A}{6} x^3 + \frac{R_B}{6} \langle x-l \rangle^3 - \frac{q}{24} \langle x-l \rangle^4 + C_1 x + C_2 \right]$$

境界条件より

$$x=0: y=0 \rightarrow C_2=0, \quad x=l: y=0 \rightarrow C_1 = \frac{qc^2 l}{12}$$

ゆえに

$$\theta = -\frac{1}{EI} \left[\frac{R_A}{2} x^2 + \frac{R_B}{2} \langle x-l \rangle^2 - \frac{q}{6} \langle x-l \rangle^3 + \frac{qc^2 l}{12} \right]$$

$$y = -\frac{1}{EI} \left[\frac{R_A}{6} x^3 + \frac{R_B}{6} \langle x-l \rangle^3 - \frac{q}{24} \langle x-l \rangle^4 + \frac{qc^2 l}{12} x \right]$$