

(1) 荷重分布の記述

長さ  $l$  の単純梁に分布荷重、集中荷重、集中モーメントの3種類の荷重が作用した状況は図のよ

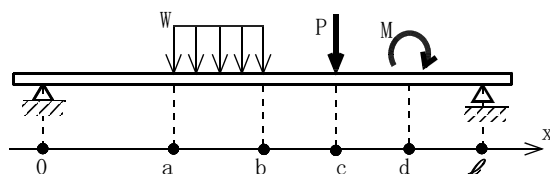


図 3種類の荷重

うになる。材軸線に沿って座標  $x$  を設定し、左端  $x=0$ 、右端  $x=l$  とする。座標  $x$  は長さであるから、単位  $m$  とする。点  $x=a$  から点  $x=b$  までに大きさ  $W$  の等分布荷重が作用し、点  $x=c$  に集中荷重  $P$  が作用し、点  $x=d$  に集中モーメント  $M$  が作用している。分布荷重  $W$  は単位が  $N/m$  であり、構造力学では図に示すように平行な多くの細い矢印で表される。集中荷重  $P$  は単位が  $N$  であり、太い矢印で表され、集中モーメント  $M$  は単位が  $Nm$  であり、太い弧矢印で表される。

(2) 連続関数を用いた分布の表現

分布荷重を関数  $f_r(x)$  で表すと、区間  $a < x < b$  で大きさ  $W$  であり、式(1)のように表される。

$$f_r(x) = W \quad (a < x < b) \quad (1)$$

式(2)の積分  $W(b-a)$  が分布荷重の合計である。

$$W(b-a) = \int_a^b f_r(x) dx \quad (2)$$

区間  $x < a$ 、 $b < x$  においては、分布荷重がないので、分布荷重  $f_r(x)$  は式(3)で表される。

$$f_r(x) = 0 \quad (x < a, c < x) \quad (3)$$

2点  $x=a$ 、 $x=b$  を除くと、分布荷重  $f_r(x)$  は式(1)、式(3)のように連続関数で表すことができる。

(3) 段差の表現における一義性の保持

点  $x=a$  においては、式(3)の数値0から式(1)の数値  $W$  に急増しており、数値  $f_r(a)$  を  $0$ 、 $\frac{1}{3}W$ 、 $\frac{1}{2}W$ 、 $W$ 、 $\dots$  の何れとも、決め難い。独立変数  $x$  の値を1つ決めると、それに応じて、従属変数  $f(x)$  の値が1つ決まることが関数の定義であり、関数の一義性と言う。数値  $f_r(a)$  を決められないので、密度分布  $f_r(x)$  は、点  $x=a$  において普通の関数としては、関数の一義性を保持しない。点  $x=a$  を段差点と呼ぶ。点  $x=b$  において、式(1)の数値  $W$  から式(3)の数値0に急減しており、点  $x=b$  も段差点である。

関数の一義性を維持するために、段差点の表現について成分を導入する。点  $x=a$  の直近の左側を点  $x=a-0$ 、右側を点  $x=a+0$  と略記する。関数値  $f_r(a-0)$ 、 $f_r(a+0)$  が存在し、一義性を保持している。式(4)で左連続成分  $f_h(a)$ 、式(5)で段差成分  $f_d(a)$  を定義する。

$$f_h(a) = f_r(a-0) \quad (4)$$

$$f_d(a) = f_r(a+0) - f_r(a-0) \quad (5)$$

点  $x$  で区切って成分を並べ、括弧 ( ) で包んで、質量密度  $f_0(x)$  を式(6)のように表す。

$$f_0(x) = \{f_h(x), f_d(x)\} \quad (6)$$

式(6)は従属変数が  $f_h(x)$  と  $f_d(x)$  の2つ有り、普通の関数ではないが、数ベクトルと同じ表現であり、一義性を保持している。成分  $f_h(x)$  の単位も成分  $f_d(x)$  の単位も  $N/m$  で同じである。点  $x=a$  における

関数値  $f_r(a)$  は決め難いが、関数値  $f_0(a)$  は式(7)を用いて成分2個で表される。

$$f_0(a) = (0, W) \quad (7)$$

点  $x=b$  における関数値  $f_0(b)$  は式(8)を用いて成分2個で表される。

$$f_0(b) = (W, -W) \quad (8)$$

(4) 連続関数と段差の表現の統合

区間  $x \neq a$ 、 $x \neq b$  についても、分布荷重を関数  $f_r(x)$  から成分表示  $f_0(x)$  に修正し、式(4)、式(5)、式(6)と同型の式(9)、式(10)、式(11)で分布荷重  $f_0(x)$  を定義すると、連続関数と段差の表現が統合される。

$$f_h(x) = f_r(x-0) \quad (9)$$

$$f_d(x) = f_r(x+0) - f_r(x-0) \quad (10)$$

$$f_0(x) = \{f_h(x), f_d(x)\} \quad (11)$$

区間  $x \neq a$ 、 $x \neq b$  においては、関数値  $f_r(x-0)$ 、 $f_r(x+0)$  に加えて関数値  $f_r(x)$  が存在し、一義性を保持している。区間  $x \neq a$ 、 $x \neq b$  について式(9)の計算をすると、式(12)が成り立ち、式(10)の計算をすると、式(13)が成り立つ。

$$f_h(x) = f_r(x) \quad (x \neq a, x \neq b) \quad (12)$$

$$f_d(x) = 0 \quad (x \neq a, x \neq b) \quad (13)$$

式(9)の左連続成分  $f_h(x)$  は区間  $x \neq a$ 、 $x \neq b$  において連続であり、区分的に連続な関数である。式(10)の段差成分  $f_d(x)$  は離散関数である。

(5) 離散関数を用いた分布の表現

集中荷重を関数  $f_1(x)$  で表すと、点  $x=c$  に大きさ  $P$  の力が集中しているから式(14)が成り立つ。

$$f_1(d) = P \quad (14)$$

区間  $x \neq c$  においては集中荷重が無いから、式(15)が成り立つ。

$$f_1(x) = 0 \quad (x \neq c) \quad (15)$$

集中荷重の分布  $f_1(x)$  は式(14)、式(15)の離散関数で表すことができる。

集中モーメントを関数  $f_2(x)$  で表すと、点  $x=d$  に大きさ  $M$  のモーメントが集中しているから式(16)が成り立つ。

$$f_2(d) = M \quad (16)$$

区間  $x \neq d$  においては集中モーメントが無いから、式(17)が成り立つ。

$$f_2(x) = 0 \quad (x \neq d) \quad (17)$$

集中モーメントの分布  $f_2(x)$  は式(16)、式(17)の離散関数で表すことができる。

(6) 3種類の荷重の統合

3種類の荷重の分布を統合して表す関数を  $f(x)$  とする。関数  $f(x)$  は関数  $f_0(x)$  と関数  $f_1(x)$  と関数  $f_2(x)$  の和であるが、単純な足し算ではない。単位を添えて、式(18)のように表す。

$$f(x) N/m = f_0(x) N/m + f_1(x) N + f_2(x) Nm \quad (18)$$

単位  $N/m$  が代表であると考え、関数  $f(x)$  にも単位  $N/m$  を添える。式(18)の両辺を単位  $N/m$  で割り算すると、式(19)のようになる。

$$f(x) = f_0(x) + f_1(x) \cdot m + f_2(x) \cdot m^2 \quad (19)$$

式(19)において単位  $m$  は、成分  $f_0(x)$  と成分  $f_1(x)$  と成分  $f_2(x)$  を区別する目印になっている。式(19)の  $f_0(x)$  を0次成分、式(19)の  $f_1(x)$  を1次成分、式(19)の  $f_2(x)$  を2次成分と言う。成分を用いると、式(20)のように書き換えられる。

$$f(x) = \{f_0(x), f_1(x), f_2(x)\} \quad (20)$$

式(11)を式(20)に代入すると、式(21)が得られる。

$$f(x) = \{f_h(x), f_d(x), f_1(x), f_2(x)\} \quad (21)$$

荷重の分布は左連続成分、段差成分、1次成分、2次成分の成分4個の関数で表すことができる。