

2-1.

(1) はり 1 について、A 点での反力 R_{A1} 、反モーメント M_{A1} は以下となる。

$$R_{A1} = P, \quad M_{A1} = -Pa$$

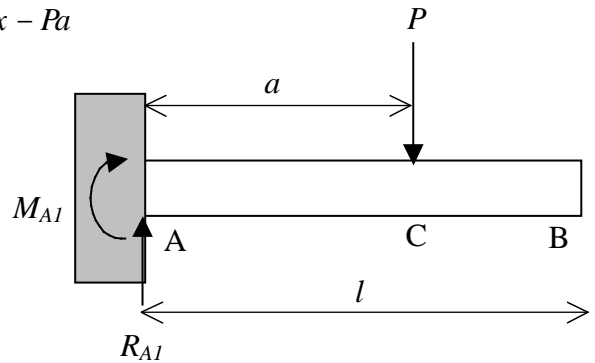
AC 間 ($0 \leq x \leq a$)、断面に働くせん断力を $S_{1,AC}$ 、曲げモーメントを $M_{1,AC}$ 、たわみを $y_{1,AC}$ すると、

$$S_{1,AC} = R_{A1} = P, \quad M_{1,AC} = R_{A1}x + M_{A1} = Px - Pa$$

$$\frac{d^2 y_{1,AC}}{dx^2} = \frac{M_{1,AC}}{EI} = \frac{P}{EI}(x - a)$$

$$\frac{dy_{1,AC}}{dx} = \frac{P}{EI} \frac{x^2}{2} - ax + C_1$$

$$y_{1,AC} = -\frac{P}{EI} \frac{x^3}{6} - \frac{ax^2}{2} + C_1x + C_2$$



となり、A 点 ($x=0$) でたわみ、たわみ角が 0 なので、 $C_1 = C_2 = 0$ を得る。よって、C 点でのたわみ角と、たわみは、

$$\left. \frac{dy_{1,AC}}{dx} \right|_{x=a} = \frac{Pa^2}{2EI}, \quad y_{1,AC} \Big|_{x=a} = \frac{Pa^3}{3EI}$$

となる。

CB 間 ($a \leq x \leq l$)、断面に働くせん断力を $S_{1,CB}$ 、曲げモーメントを $M_{1,CB}$ 、たわみを $y_{1,CB}$ すると、

$$S_{1,CB} = 0, \quad M_{1,CB} = 0$$

$$\left. \frac{dy_{1,CB}}{dx} \right|_{x=a} = \left. \frac{dy_{1,AC}}{dx} \right|_{x=a} = \frac{Pa^2}{2EI}$$

$$y_{1,CB} \Big|_{x=a} = \left. \frac{dy_{1,AC}}{dx} \right|_{x=a} (x-a) + y_{1,AC} \Big|_{x=a} = \frac{Pa^2}{2EI}(x-a) + \frac{Pa^3}{3EI} = \frac{Pa^2}{2EI}x - \frac{Pa^3}{6EI}$$

はり 2 について

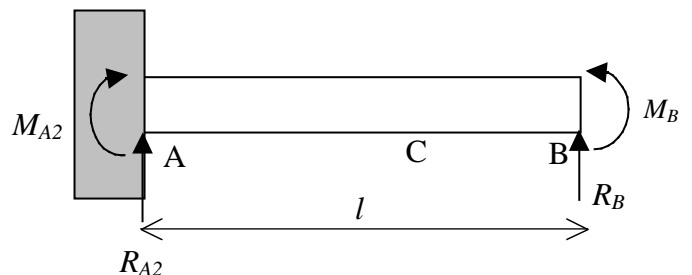
A 点での反力を R_{A2} 、反モーメントを M_{A2} とすると

$$R_{A2} = -R_B, \quad M_{A2} = R_B l + M_B$$

であり、x の位置ではりの断面にはたらくせん断力を S_2 、曲げモーメントを M_2 、たわみを y_2 とすると

$$S_2 = R_{A2}, \quad M_2 = R_{A2}x + M_{A2}$$

$$\frac{d^2 y_2}{dx^2} = -\frac{M_2}{EI} = -\frac{1}{EI}(R_{A2}x + M_{A2})$$



となる。A 点 ($x=0$) ではたわみ、たわみ角が 0 であることに注意して、

$$\frac{dy_2}{dx} = -\frac{1}{EI} \frac{R_{A2}x^2}{2} + M_{A2}x, \quad y_2 = -\frac{1}{EI} \frac{R_{A2}x^3}{6} + \frac{M_{A2}x^2}{2}$$

を得る。

はり1とはり2の結果を足し合わせると、B点でたわみ角が0とならなければならない。よって

$$\left. \frac{dy_{1,CB}}{dx} \right|_{x=l} + \left. \frac{dy_2}{dx} \right|_{x=l} = 0$$

より、

$$\frac{Pa^2}{2EI} - \frac{1}{EI} \frac{R_{A2}l^2}{2} + M_{A2}l = 0$$

だから、

$$M_{A2}l = \frac{Pa^2}{2} - \frac{R_{A2}l^2}{2}$$

また、B点でたわみも0にならなければならない。よって、 $y_{1,CB}|_{x=l} + y_2|_{x=l} = 0$ より、

$$\frac{Pa^2}{2EI}l - \frac{Pa^3}{6EI} - \frac{1}{EI} \frac{R_{A2}l^3}{6} + \frac{M_{A2}l^2}{2} = 0$$

だから、

$$M_{A2}l = Pa^2 - \frac{Pa^3}{3l} - \frac{R_{A2}l^2}{3}$$

を得る。よって、

$$M_{A2}l = \frac{Pa^2}{2} - \frac{R_{A2}l^2}{2} = Pa^2 - \frac{Pa^3}{3l} - \frac{R_{A2}l^2}{3}$$

より、

$$\frac{R_{A2}l^2}{6} = \frac{Pa^3}{3l} - \frac{Pa^2}{2} = \frac{Pa^2(2a-3l)}{6l}, \quad R_{A2} = \frac{Pa^2(2a-3l)}{l^3}, \quad R_B = -\frac{Pa^2(2a-3l)}{l^3}$$

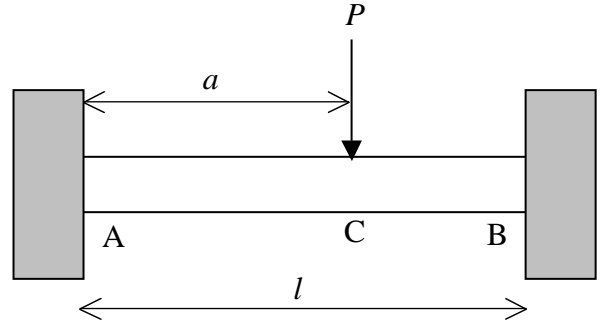
となる。また、

$$M_{A2} = \frac{Pa^2}{2l} - \frac{R_{A2}l}{2} = \frac{Pa^2}{2l} - \frac{Pa^2(2a-3l)}{2l^2} = \frac{Pa^2(l-2a+3l)}{2l^2} = \frac{Pa^2(2l-a)}{l^2}$$

$$M_B = R_A l + M_A = \frac{Pa^2(2a-3l)}{l^2} + \frac{Pa^2(l-a)}{l^2} = \frac{Pa^2(a-2l)}{l^2}$$

である。

以上より、A点での反力は



$$\begin{aligned}
R_A &= R_{A1} + R_{A2} = P + \frac{Pa^2(2a-3l)}{l^3} = \frac{P(l^3 - 3la^2 + 2a^3)}{l^3} \\
&= \frac{P\{l(l^2 - a^2) - 2a^2(l-a)\}}{l^3} = \frac{P(l-a)(l^2 + la - 2a^2)}{l^3} \\
&= \frac{P(l-a)^2(l+2a)}{l^3}
\end{aligned}$$

であり、反モーメントは、

$$M_A = M_{A1} + M_{A2} = -Pa + \frac{Pa^2(2l-a)}{l^2} = -\frac{Pa(l^2 - 2al + a^2)}{l^2} = -\frac{Pa(l-a)^2}{l^2}$$

となる。

(2)(1)の結果を利用して、AC間でのたわみを y_{AC} とすると、A点で固定されていることに注意して、

$$\frac{d^2 y_{AC}}{dx^2} = \frac{M_x}{EI} = \frac{R_A x + M_A}{EI} = -\frac{P}{EI} \frac{(l-a)^2(l+2a)}{l^3} x - \frac{a(l-a)^2}{l^2}$$

$$\frac{dy_{AC}}{dx} = -\frac{P(l-a)^2}{EI l^3} \frac{(l+2a)x^2}{2} - alx$$

$$y_{AC} = -\frac{P(l-a)^2}{EI l^3} \frac{(l+2a)x^3}{6} - \frac{alx^2}{2}$$

となる。よって、C点でのたわみ角とたわみは、

$$i_C = \left. \frac{dy_{AC}}{dx} \right|_{x=a} = -\frac{P(l-a)^2}{EI l^3} \frac{(l+2a)a^2}{2} - a^2 l = -\frac{P(l-a)^2 a^2 (l-2a)}{2EI l^3}$$

$$y_C = y_{AC} \Big|_{x=a} = -\frac{P(l-a)^2}{EI l^3} \frac{(l+2a)a^3}{6} - \frac{a^3 l}{2} = -\frac{P(l-a)^3 a^3}{3EI l^3}$$

となる。