

#自由体線図は必ず書くこと！

#単位を必ず書くこと！（単位がなければ意味がないので減点する）

【問題1】図1に示すように、直径 $d = 5 \text{ cm}$ 、長さ 2 m の鋼製の片持ちはりが中央C点でばねに支えられ、自由端B点で集中荷重 $P = 500 \text{ N}$ が作用している。以下の各問いに答えなさい。ただし、ばね係数を $k = 500 \text{ N/m}$ とし、鋼のヤング率を $E = 200 \text{ GPa}$ とする。

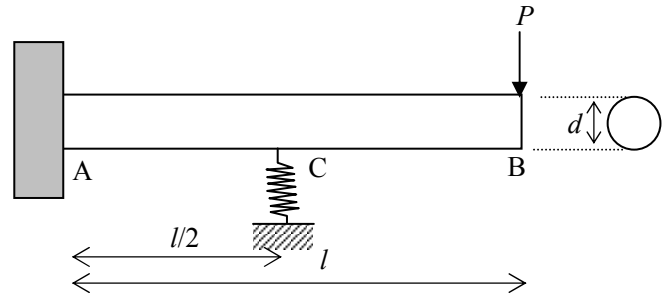


図1

(1) 固定端A点の反力を R_A 、反モーメントを M_A 、ばねに作用する力を R_C とするとき、これらを用いて力の釣り合いならびにモーメントの釣り合いを表しなさい。

(2) AC間の曲げモーメントを $M_{x, AC}$ 、CB間の曲げモーメントを $M_{x, CB}$ とするとき、それぞれ、 R_A 、 M_A 、 R_C 、 P を用いて表しなさい。

(3) C点でのたわみを y_C とするときばねの法則、 $R_C = ky_C$ 、が成り立つことを利用して、 R_A 、 R_C (それぞれ単位はN)、 M_A 単位 $\text{N} \cdot \text{m}$) ならびに y_C (単位 mm) を求めなさい。

(4) 自由端B点のたわみ角 (単位ラジアン、 rad) とたわみ (単位 mm) を求めなさい。

【問題2】両端が壁に固定された、断面の高さが h 、幅が b 、長さが l のはりがある。このはりのヤング率を E とする。今、地震によって、図2のように右側の壁が λ だけ下方に変位した。このとき、以下の各問いに答えなさい。

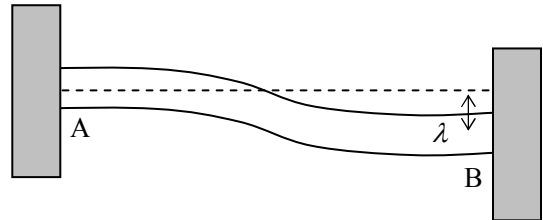


図2

(1) 固定端Aの反力を R_A 、反モーメントを M_A 、固定端B点での反力を R_B 、反モーメントを M_B とする。これらを用いて力とモーメントの釣り合いを表しなさい。

(2) R_A 、 M_A 、 R_B 、 M_B を求め、SFD、BMD を描きなさい。

(3) はりは σ_B の引張応力で破壊する。この破壊応力に対する安全率を $S = 12$ として許容応力 σ_a を定めることにする。はりの断面に作用する最大曲げ応力が許容応力を越えないための条件を求めなさい。

【問題3】 y は独立変数 x の従属変数であり、微分可能な連続関数である。以下の各問いに答えなさい。

(1) $\frac{d^2 y}{dx^2} + ky = 0$ において、一般解を求めなさい。

(2) $k > 0$ のとき、以下の境界条件を満たす解を求めなさい。

1) $y|_{x=0} = 0$ 、 $y|_{x=l} = 0$

2) $y|_{x=0} = 0$ 、 $\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=0} = 0$ 、 $y|_{x=l} = \delta$

【問題1】

(1) 力の釣り合い、 $R_A + R_C = P$ 、モーメントのつりあい $M_A = -Pl + R_C l / 2$

$$(2) \quad M_{x,AC} = R_A x + M_A = Px - R_C x - Pl + \frac{R_C l}{2}$$

$$\begin{aligned} M_{x,CB} &= R_A x + M_A - R_C(x - l/2) = Px - R_C x - Pl + \frac{R_C l}{2} + R_C x - \frac{R_C l}{2} \\ &= Px - Pl \end{aligned}$$

(3) AC間でのたわみを y_{AC} とすると、A点が固定点であることから

$$\frac{d^2 y_{AC}}{dx^2} = -\frac{M_{x,AC}}{EI} = -\frac{1}{EI} \left(Px - R_C x - Pl + \frac{R_C l}{2} \right)$$

$$\frac{dy_{AC}}{dx} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Px^2}{2} - \frac{R_C x^2}{2} - Plx + \frac{R_C lx}{2} \right)$$

$$y_{AC} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Px^3}{6} - \frac{R_C x^3}{6} - \frac{Plx^2}{2} + \frac{R_C lx^2}{4} \right)$$

となる。これより、C点で

$$y_C = y_{AC}|_{x=l/2} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Pl^3}{48} - \frac{R_C l^3}{48} - \frac{Pl^3}{8} + \frac{R_C l^3}{16} \right) = \frac{1}{EI} \left(\frac{5Pl^3}{48} - \frac{R_C l^3}{24} \right) = \frac{R_C}{k}$$

となる。従って、C点の反力として、

$$R_C = \frac{5kPl^3}{2(24EI + kl^3)}$$

を得る。これより、 $R_A = P - R_C$ 、 $M_A = -Pl + R_C l / 2$ を計算すればよい。まず、はりの剛性率は

$$EI = E \frac{\pi d^4}{64} = 61.3 \times 10^3 \text{ N} \cdot \text{m}^2$$

より、

$$R_C = \frac{5 \times 500 \text{ N/m} \times 500 \text{ N} \times (2 \text{ m})^3}{2 \times (24 \times 61.3 \times 10^3 \text{ N} \cdot \text{m}^2 + 500 \text{ N/m} \times (2 \text{ m})^3)} = 3.39 \text{ N}$$

$$R_A = 500 \text{ N} - 3.39 \text{ N} = 496.41 \text{ N}$$

$$M_A = -500 \text{ N} \times 2 \text{ m} + \frac{3.39 \text{ N} \times 2 \text{ m}}{2} = -996.61 \text{ N} \cdot \text{m}$$

(4) まず、はりの連続の境界条件のため、C点でのたわみ角とたわみを求めると、それぞれ、

$$i_C \equiv \frac{dy_{AC}}{dx} \Big|_{x=l/2} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{Pl^2}{8} - \frac{R_C l^2}{8} - \frac{Pl^2}{2} + \frac{R_C l^2}{4} \right) = \frac{l^2}{8EI} (3P - R_C), \quad y_C = \frac{R_C}{k}$$

となる。次に、CB間のたわみを y_{CB} とすると、

$$\frac{d^2 y_{CB}}{dx^2} = -\frac{M_{x,CB}}{EI} = -\frac{P}{EI}(x-l), \quad \frac{dy_{CB}}{dx} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{x^2}{2} - lx\right) + C_3$$

$$y_{CB} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{x^3}{6} - \frac{lx^2}{2}\right) + C_3x + C_4$$

となる。C点でのはりのたわみ角を代入して、

$$\left.\frac{dy_{CB}}{dx}\right|_{x=l/2} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{l^2}{8} - \frac{l^2}{2}\right) + C_3 = \frac{3P}{8EI} + C_3 = \frac{l^2}{8EI}(3P - R_C), \quad \therefore C_3 = -\frac{R_C l^2}{8EI}$$

また、C点でのたわみを代入して、

$$y_{CB}|_{x=l/2} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{l^3}{48} - \frac{l^3}{8}\right) - \frac{R_C l^2}{8EI} + C_4 = -\frac{1}{EI}\left(\frac{Pl^3}{48} - \frac{R_C l^3}{48} - \frac{Pl^3}{8} + \frac{R_C l^3}{16}\right)$$

より、 $C_4 = \frac{R_C l^3}{12EI}$ となる。これより、

$$\frac{dy_{CB}}{dx} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{x^2}{2} - lx\right) - \frac{R_C l^2}{8EI}$$

$$y_{CB} = -\frac{P}{EI}\left(\frac{x^3}{6} - \frac{lx^2}{2}\right) - \frac{R_C l^2 x}{8EI} + \frac{R_C l^3}{12EI}$$

を得る。従って、B点におけるたわみ角とたわみは、

$$\begin{aligned} i_B &\approx \left.\frac{dy_{CB}}{dx}\right|_{x=l} = \frac{Pl^2}{2EI} - \frac{R_C l^2}{8EI} = \frac{l^2}{8EI}(4P - R_C) \\ &= \frac{(2\text{ m})^2}{8 \times 61.3 \times 10^3 \text{ N}\cdot\text{m}} \times (4 \times 500 \text{ N} - 3.39 \text{ N}) \\ &= 0.0326 \text{ rad} \end{aligned}$$

また、たわみについては、

$$\begin{aligned} y_B = y_{CB}|_{x=l} &= \frac{Pl^3}{3EI} - \frac{R_C l^3}{8EI} + \frac{R_C l^3}{12EI} = \frac{Pl^3}{3EI} - \frac{R_C l^3}{24EI} = \frac{l^3}{24EI}(8P - 3R_C) \\ &= \frac{(2\text{ m})^3}{24 \times (61.3 \times 10^3 \text{ N}\cdot\text{m}^2)} (8 \times 500 \text{ N} - 3 \times 3.39 \text{ N}) = 0.0217 \text{ m} = 21.7 \text{ mm} \end{aligned}$$

となる。

【問題 2】

(1) 力のつりあいより $R_A + R_B = 0$ 、A点回りのモーメントのつりあいより、 $M_A = M_B + R_B l$

(2) はりの中央C点においてはりを二分する。AC間で、A点が固定されていることを考慮して、

$$\frac{d^2 y_{AC}}{dx^2} = -\frac{1}{EI}(R_A x + M_A), \quad \frac{dy_{AC}}{dx} = -\frac{1}{EI}\left(\frac{R_A x^2}{2} + M_A x\right), \quad y_{AC} = -\frac{1}{EI}\left(\frac{R_A x^3}{6} + \frac{M_A x^2}{2}\right)$$

となる。ただし、 $I = \frac{bh^3}{12}$ である。C点でのたわみは $l/2$ であるので、

$$\frac{\lambda}{2} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{R_A l^3}{48} + \frac{M_A l^2}{8} \right) \text{ より、} \therefore R_A l + M_A = -\frac{24\lambda EI}{l^2}$$

となる。次にCB間について考えると、

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y_{CB}}{dx^2} &= -\frac{1}{EI} \{R_B(l-x) + M_B\} \\ \frac{dy_{CB}}{dx} &= -\frac{1}{EI} \left(-\frac{R_B(l-x)^2}{2} - M_B(l-x) \right) + C_3, \\ y_{CB} &= -\frac{1}{EI} \left(\frac{R_B(l-x)^3}{6} + \frac{M_B(l-x)^2}{2} \right) - C_3(l-x) + C_4 \end{aligned}$$

となる。固定端B点でたわみ角が0なので、

$$\left. \frac{dy_{CB}}{dx} \right|_{x=l} = C_3 = 0$$

である。また固定端B点でのたわみは λ なので

$$y_{CB}|_{x=l} = C_4 = \lambda$$

となる。これより、CB間で

$$\frac{dy_{CB}}{dx} = -\frac{1}{EI} \left(-\frac{R_B(l-x)^2}{2} - M_B(l-x) \right), \quad y_{CB} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{R_B(l-x)^3}{6} + \frac{M_B(l-x)^2}{2} \right) + \lambda$$

を得る。これに対し、C点ではりの連続条件より、まず

$$\left. \frac{dy_{AC}}{dx} \right|_{x=l/2} = \left. \frac{dy_{CB}}{dx} \right|_{x=l/2} \text{ から、} -\frac{1}{EI} \left(\frac{R_A l^2}{8} + \frac{M_A l}{2} \right) = -\frac{1}{EI} \left(-\frac{R_B l^2}{8} - \frac{M_B l}{2} \right)$$

なので、 $R_A = -R_B$ を代入して、

$$M_A = -M_B$$

を得る。同様にして、C点でのたわみの条件から

$$y_{CB}|_{x=l/2} = -\frac{1}{EI} \left(\frac{R_B l^3}{48} + \frac{M_B l^2}{8} \right) + \lambda = \frac{\lambda}{2}, \quad \therefore R_B l + 6M_B = \frac{24\lambda EI}{l^2}$$

となる。はりのモーメントのつりあいより、

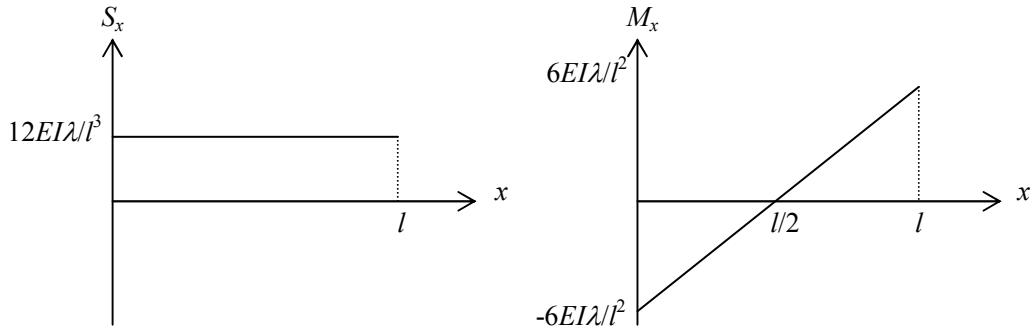
$$M_A = M_B + R_B l = \frac{24\lambda EI}{l^2} - 5M_B = \frac{24\lambda EI}{l^2} + 5M_A, \quad \therefore M_A = -M_B = -\frac{6\lambda EI}{l^2}$$

であり、 $R_A = -\frac{24\lambda EI}{l^3} - \frac{6M_A}{l} = -\frac{24\lambda EI}{l^3} + \frac{36\lambda EI}{l^3} = \frac{12\lambda EI}{l^3}$ となる。また、 $R_B = -\frac{12\lambda EI}{l^3}$ である。

以上より、AC間で $S_x = R_A = \frac{12\lambda EI}{l^3}$ 、 $M_x = R_A x + M_A = \frac{12\lambda EI}{l^3} x - \frac{6\lambda EI}{l^2}$ となり、

CB間でも、 $S_x = R_A = \frac{12\lambda EI}{l^3}$ 、 $M_x = R_A x + M_A = \frac{12\lambda EI}{l^3} x - \frac{6\lambda EI}{l^2}$ である。従って、SFD、ならび

にMBDは、下図のようになる。



(3) $I = \frac{bh^3}{12}$ であるが、(2) の結果より、曲げモーメントの最大値は $M_{\max} = \frac{6EI\lambda}{l^2}$ である。よって、最大の曲げ応力は、 $\sigma_{\max} = \frac{M_{\max}}{I} \frac{h}{2} = \frac{6EI\lambda}{l^2} \times \frac{h}{2} = \frac{3Eh\lambda}{l^2}$ となる。これが、許容応力以下となるためには、 $\frac{3Eh\lambda}{l^2} \leq \frac{\sigma_B}{12}$ より、 $\frac{36h\lambda}{l^2} \leq \frac{\sigma_B}{E}$ となるような材料設計を行えばよい。

【問題3】

(1) $\frac{d^2y}{dx^2} + ky = 0$ において、 $k = 0$ のとき、一般解は $y = C_1 + C_2x$ で与えられる。

$k \neq 0$ のとき、基本解のひとつを $\phi_1 = e^{ax}$ とおく。これを代入すると、 $\frac{d^2\phi_1}{dx^2} + k\phi_1 = (a^2 + k)e^{ax} = 0$ をえる。これより、 $\phi_1 = e^{ax} \neq 0$ なので、 $a^2 + k = 0$ となる。

ここで、問題には k が実数とも複素数とも指定していないので、 $k = k_1 + ik_2$ とおく。

$a = \pm i\sqrt{k} = \pm i\sqrt{k_1 + ik_2}$ 、ただし、 k_1, k_2 は実数である。一方、 $k = \sqrt{k_1^2 + k_2^2} e^{i\theta}$ 、 $\tan \theta = k_2/k_1$ である。

よって、 $a = \pm i\sqrt{k} = \pm i\sqrt{\sqrt{k_1^2 + k_2^2}} e^{i\theta/2} = \pm i(k_1^2 + k_2^2)^{1/4} \left(\cos \frac{\theta}{2} + i \sin \frac{\theta}{2} \right)$ であって、基本解は、

$$\phi_1 = \exp \left[(k_1^2 + k_2^2)^{1/4} \left(i \cos \frac{\theta}{2} - \sin \frac{\theta}{2} \right) x \right], \quad \phi_2 = \exp \left[(k_1^2 + k_2^2)^{1/4} \left(-i \cos \frac{\theta}{2} + \sin \frac{\theta}{2} \right) x \right]$$

で与えられる。これより、一般解は

$$\begin{aligned}
y &= C_1\phi_1 + C_2\phi_2 + C_3 + C_4x \\
&= C_1 \exp\left[(k_1^2 + k_2^2)^{1/4} \left(i \cos \frac{\theta}{2} - \sin \frac{\theta}{2}\right)x\right] + C_2 \exp\left[(k_1^2 + k_2^2)^{1/4} \left(-i \cos \frac{\theta}{2} + \sin \frac{\theta}{2}\right)x\right] \\
&\quad + C_3 + C_4x
\end{aligned}$$

となる。

(2) k は正の実数であるから、(1) で求めた一般解において $k_1 = k > 0$ 、 $k_2 = 0$ 、 $\theta = 0$ として、 $k > 0$ のときの一般解は、 $y = C_1 e^{i\sqrt{k}x} + C_2 e^{-i\sqrt{k}x}$ となる。

1) の境界条件では、 $y|_{x=0} = C_1 + C_2 = 0$ であり、 $y|_{x=l} = C_1(e^{i\sqrt{k}l} - e^{-i\sqrt{k}l}) = 0$ となる。 $C_1 \neq 0$ であるためには、 $e^{i\sqrt{k}l} - e^{-i\sqrt{k}l} = 2i \sin \sqrt{k}l = 0$ より $\sqrt{k}l = n\pi$ 、ただし n は整数である。よって、このようにして求められた固有値 n に対して、固有関数 $y_n = 2iC_{1n} \sin \frac{n\pi x}{l} = C_n \sin \frac{n\pi x}{l}$ が解となる。一般解は、これらの固有解の足し合わせで作られる。すなわち、

$$y = \sum_{n=-\infty}^{\infty} C_n \sin \frac{n\pi x}{l}$$

である。

2) の境界条件、 $y|_{x=0} = 0$ 、 $\frac{dy}{dx}|_{x=0} = 0$ 、 $y|_{x=l} = \delta$ では、まず、 $y|_{x=0} = C_1 + C_2 = 0$ を得る。次に、

$\frac{dy}{dx}|_{x=0} = (iC_1\sqrt{k}e^{i\sqrt{k}x} - iC_2\sqrt{k}e^{-i\sqrt{k}x})_{x=0} = i\sqrt{k}(C_1 - C_2) = 0$ 、すなわち、 $C_1 - C_2 = 0$ となる。これらの

境界条件を同時に満たす C_1 、 C_2 は 0 以外にない。しかし、 $C_1 = C_2 = 0$ では $y|_{x=l} = \delta$ を満足しない。

このことは、与えられた一般解以外の特解が存在することを意味する。そこで、試しに特解として δ を選ぶことにする。これから、 $y = C_1 e^{i\sqrt{k}x} + C_2 e^{-i\sqrt{k}x} + \delta$ であるから、境界条件はそれぞれ

$$y|_{x=0} = C_1 + C_2 + \delta = 0, \quad \frac{dy}{dx}|_{x=0} = i\sqrt{k}(C_1 - C_2) = 0$$

となり、 $C_1 = C_2 = -\delta/2$ となる。一方、 $y|_{x=l} = \delta \cos \sqrt{k}l = \delta$ より、 $\cos \sqrt{k}l = 1$ が満足されなければならない。よって、 $\sqrt{k}l = 2n\pi$ 、 n は整数となる。このようにして得られた固有値 n に対する固有関数は

$$y_n = \delta \left(1 - \cos \frac{2n\pi}{l} x\right)$$

で与えられる。この場合、固有関数の係数を定める境界条件が付加されているので、1) の場合と異なり、それぞれの固有関数が解となる。

【問題1】図1に示す断面(図中の数字の単位はcm)を有する長さ $l = 5\text{ m}$ のアルミ製棒が地面に固定されている。このとき以下の各問いに答えよ。ただしアルミのヤング率を $E = 70\text{ GPa}$ とする。

(1) 図心を通る X 軸まわりの断面2次モーメント I_x 、 Y 軸周りの断面2次モーメント I_y を求めよ。

(2) 図2に示すように、アルミ棒の自由端に荷重を負荷するとき、 X 軸周りにたわむ座屈荷重 P_{CX} 、ならびに Y 軸まわりにたわむ座屈荷重 P_{CY} を求め、どちらの軸の回りに座屈が起こりやすいか調べよ。

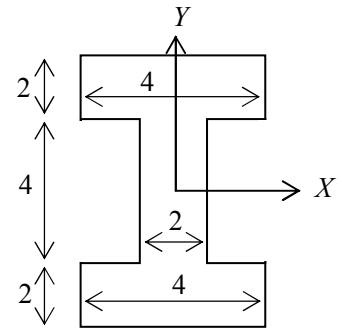


図1

【問題2】図3に示すように、問題1の棒の下端が固定され、上端は上下の変位のみが許されているときの臨界座屈荷重 P_{cr} を求めよ。ただし、座屈は起こりやすい軸の回りに生じるものとする。

【問題3】以下の各問いに答えなさい。

(1) 図4において、半径方向に r から $r + dr$ 、周方向に θ から $\theta + d\theta$ の間にある微小要素の面積 dA_1 を求めなさい。

(2) 半径 r から $r + dr$ にあるリング状の微小要素の面積 dA を求めなさい。

(3) 外半径を R とするとき、(2) を用いて円の面積 A を求めなさい。

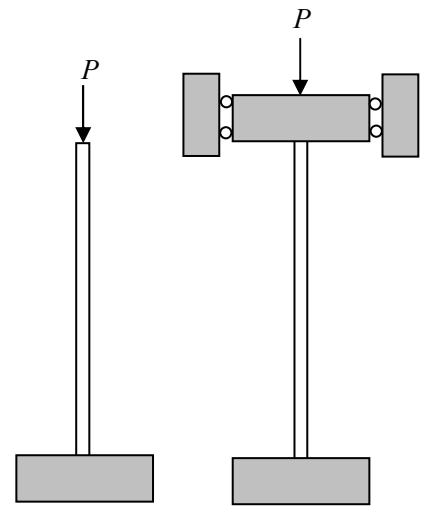


図2

図3

【問題4】以下の各問いに答えなさい。

(1) せん断応力、せん断ひずみについて説明しなさい。

(2) せん断応力の共役性について説明しなさい。

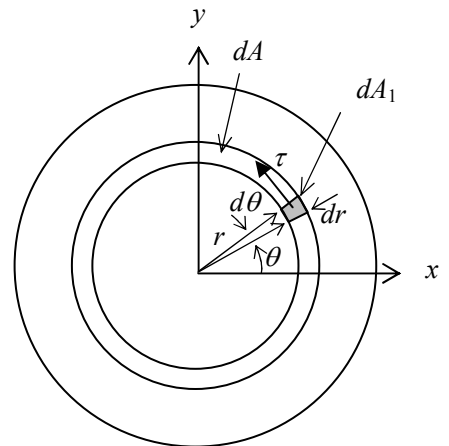


図4

問題2は全面訂正しています

(以前の両端座屈問題の解も間違いです。間違いを教えてくれた皆さんが正しく、私の持っている参考書がおかしい!)

【問題1】

(1) X軸周りの断面二次モーメント

$$I_x = \frac{4\text{cm} \times (8\text{cm})^3}{12} - \frac{2\text{cm} \times (4\text{cm})^3}{12} = \frac{1920\text{cm}^4}{12} = 160\text{cm}^4 = 160 \times 10^{-8} \text{m}^4$$

Y軸周りの断面二次モーメント

$$I_y = \frac{4\text{cm} \times (2\text{cm})^3}{12} + 2 \times \frac{2\text{cm} \times (4\text{cm})^3}{12} = \frac{288\text{cm}^4}{12} = 24\text{cm}^4 = 24 \times 10^{-8} \text{m}^4$$

(2) B点のたわみを δ とすると、A点での反力は $R_A = P$ 、反モーメントは $M_A = P\delta$ である。

よって、A点から x の高さにおける曲げモーメントは $M_x = Py + M_A = Py + P\delta$ となる。

これより、たわみの式は、 $\frac{d^2y}{dx^2} = -\frac{P}{EI}y - \frac{P}{EI}\delta$ で与えられる。ここで、 $y' = y - \delta$ と

おくと、 $dy'/dx = dy/dx$ 、 $d^2y'/dx^2 = d^2y/dx^2$ なので、たわみの式は

$$\frac{d^2y'}{dx^2} + \frac{P}{EI}y' = 0 \text{ と書き直すことができ、一般解は } y' = A \cos \sqrt{\frac{P}{EI}}x + B \sin \sqrt{\frac{P}{EI}}x \text{ となる。}$$

また、 y' に対する境界条件は、 $y'|_{x=0} = -\delta$ 、 $\frac{dy'}{dx}\Big|_{x=0} = 0$ ならびに $y'|_{x=l} = 0$ である。

まず、 $y'|_{x=0} = -\delta$ より、 $A = -\delta$ 、次に $\frac{dy'}{dx}\Big|_{x=0} = 0$ より、 $B = 0$ を得る。

最後に、 $y'|_{x=l} = 0$ より、 $y'|_{x=l} = -\delta \cos \sqrt{\frac{P}{EI}}l = 0$ となる。これを満たすのは

$$\sqrt{\frac{P}{EI}}l = \frac{2n-1}{2}\pi, \quad n=1,2,\dots \text{ のときである。よって、たわみは、 } y = \delta \left(1 - \cos \frac{2n-1}{2l}x \right),$$

臨界荷重は $P_{cr} = \frac{\pi^2 EI}{4l^2}$ となる。

(1)の結果より、X軸周りの座屈に対しては、 $EI_x = 112000 \text{N} \cdot \text{m}^2$ なので、座屈荷

$$\text{重は、 } P_{cr} = \frac{\pi^2 EI_x}{4l^2} = \frac{\pi^2 \times 112000 \text{ N}\cdot\text{m}^2}{4 \times (5\text{m})^2} = 11054 \text{ N} = 11.1 \text{ kN} \text{ である。}$$

(2) の結果より、Y 軸周りの座屈に対しては、 $EI_y = 16800 \text{ N}\cdot\text{m}^2$ なので、座屈荷

$$\text{重は、 } P_{cr} = \frac{\pi^2 EI_y}{4l^2} = \frac{\pi^2 \times 16800 \text{ N}\cdot\text{m}^2}{4 \times (5\text{m})^2} = 1658 \text{ N} = 1.66 \text{ kN} \text{ である。}$$

【問題 2】

$$(1) \quad M_x = M_A + R_A y = M_A + Py$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{M_x}{EI} = \frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{P}{EI} y + \frac{M_A}{EI} = 0$$

$$y = A \sin kx + B \cos kx + C$$

とおくと、固定端 A 点でのたわみが 0 であることから

$$y|_{x=0} = B + C = 0$$

固定端 A 点でのたわみ角が 0 であることから、

$$\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=0} = Ak = 0, \therefore A = 0$$

よって、

$$y = C(1 - \cos kx)$$

となる。たわみの式に代入すると、

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{P}{EI} y + \frac{M_A}{EI} = Ck^2 \cos kx - \frac{P}{EI} C \cos kx + \frac{P}{EI} C + \frac{M_A}{EI} = \frac{P}{EI} C + \frac{M_A}{EI} = 0$$

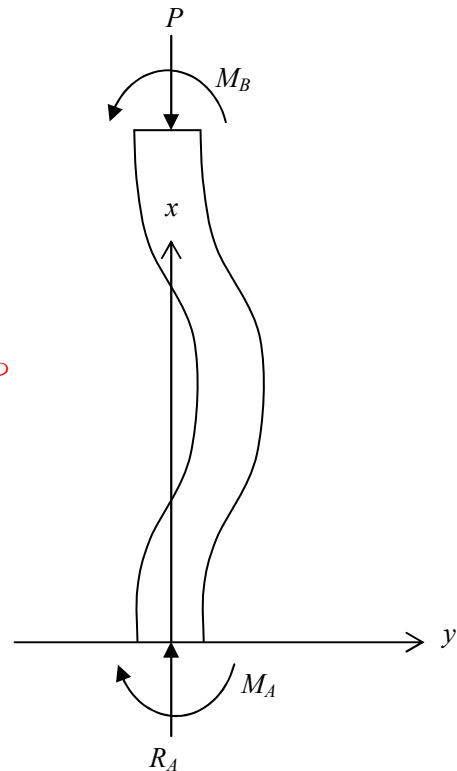
より、 $k = \sqrt{\frac{P}{EI}}$ 、 $C = -\frac{M_A}{P}$ となり、 $y = -\frac{M_A}{P}(1 - \cos kx)$ である。これより、棒の midpoint で最大

のたわみとなる座屈条件は、 $\cos \frac{kl}{2} = -1$ であり、 $\frac{kl}{2} = (2n-1)\pi$ 、 $n = 1, 2, \dots$ となる。これよ

り、座屈荷重は $P = \frac{4\pi^2 EI}{l^2}$ となる。以上より、両端固定の場合の臨界座屈荷重は、一端固

定の場合よりも 16 倍大きく、問題 1 (2) の結果より、Y 軸の周りに生じる座屈において、

臨界荷重は $P_{cr} = 1.66 \text{ kN} \times 16 = 25.6 \text{ kN}$ となる。



(座屈をもたらす他のモードの解については、一般解と特解の設定の議論について、応用数学 I の常微分方程式であまり習っていないみたいなので省略する)

【問題 3】

$$(1) \quad dA_1 = r dr d\theta$$

$$(2) \quad dA = \oint dA_1 = \int_0^{2\pi} r dr d\theta = 2\pi r dr$$

$$(3) \quad A = \int_A dA = \int_0^R 2\pi r dr = \pi R^2$$

【問題 4】 省略