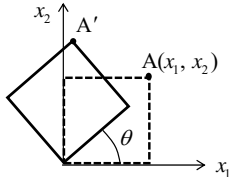


2 練習問題

2.0 ひずみと回転

- (1) 「2章練習問題の参考資料」を参考にして、微小ひずみおよび回転の定義をまとめよ。
- (2) 下図のように、微小要素が x_3 軸回りに θ の回転を受ける場合を想定する。
- (a) 変形前の点 A の座標を (x_1, x_2) とする。A' の座標を求めて、変位 u_1, u_2 を x_1, x_2 の関数として表せ。
- (b) 微小ひずみおよび回転を導出せよ。
- (c) $\theta = 1, 45, 90^\circ$ について、微小ひずみおよび回転テンソルを求めよ。
- (d) 伸縮していないにもかかわらずひずみがゼロでない理由を、(1) の導出過程をもとに検討せよ。



2.1 変形勾配

微小要素の 2 次元変形を考察する。下図の破線は微小要素の変形前の基準配置を示している。微小要素内の物質点の位置は、基準配置では \mathbf{X} 、現配置では \mathbf{x} とする。(a)-(f) の状況について解答せよ。

- (a) 現配置の位置が下記のように与えられる。現配置の微小要素の形状を図示せよ。また、変形勾配を求めよ。
- $$x_1 = X_1 + 3, \quad x_2 = X_2 + 2, \quad x_3 = X_3$$

- (b) 現配置の位置が下記のように与えられる。

$$x_1 = X_1 \cos \theta - X_2 \sin \theta, \quad x_2 = X_1 \sin \theta + X_2 \cos \theta, \quad x_3 = X_3$$

$\theta = 30^\circ$ とする。現配置の微小要素の形状を示せ。また、変形勾配を求めよ。

- (c) 現配置の位置が下記のように与えられる。

$$x_1 = 2X_1, \quad x_2 = 1.5X_2, \quad x_3 = X_3$$

現配置の微小要素の形状を図示せよ。また、変形勾配を求めよ

- (d) 現配置の位置が下記のように与えられる。

$$x_1 = X_1, \quad x_2 = 0.5X_1 + X_2, \quad x_3 = X_3$$

現配置の微小要素の形状を図示せよ。また、変形勾配を求めよ

- (e) 現配置の位置が下記のように与えられる。

$$x_1 = X_1 + 0.5X_2, \quad x_2 = 0.5X_1 + X_2, \quad x_3 = X_3$$

現配置の微小要素の形状を図示せよ。また、変形勾配を求めよ

- (f) $t = 1s$ の位置は以下のように与えられる。

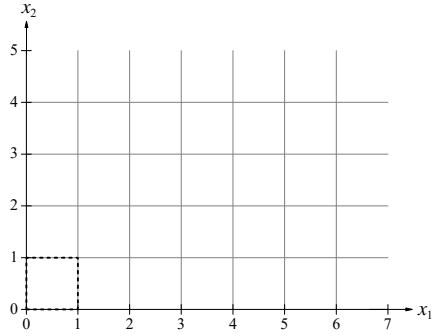
$$x_1(1) = 2X_1, \quad x_2(1) = X_2, \quad x_3(1) = X_3$$

$t = 2s$ の位置は以下のように与えられる。

$$x_1(2) = \cos(\pi/2)x_1(1) - \sin(\pi/2)x_2(1), \quad x_2(2) = \sin(\pi/2)x_1(1) + \cos(\pi/2)x_2(1),$$

$$x_3(2) = x_3(1) = X_3$$

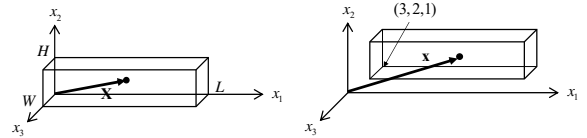
時刻 $t = 1, 2s$ における微小要素の形状を図示せよ。また、変形勾配を求めよ



2.2 平行移動

長さ、高さ、幅がそれぞれ L , H , W の角柱が下図のように平行移動した。以下の問いに答えよ。

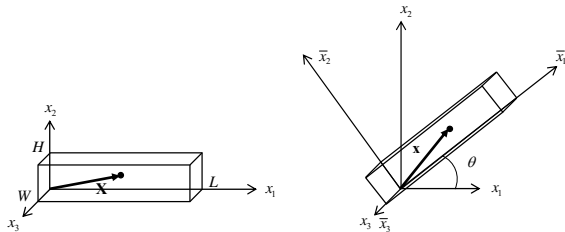
- 物体内の任意の点について、変形後の位置 x_1, x_2, x_3 を変形前の位置 X_1, X_2, X_3 の関数として与えよ。
- 変位ベクトル \mathbf{u} を求めよ。
- 変形後の位置を変形前の座標 X_i に関して偏微分して変形勾配を求めよ。



2.3 剛体回転

角柱が下図のように x_3 軸回りに角度 θ だけ剛体回転した。角柱と同じ剛体回転を受ける座標系を \bar{x}_i と表している。以下の問いに答えよ。

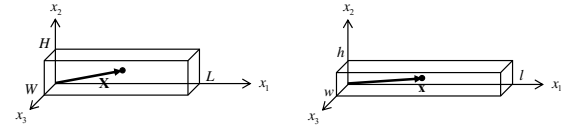
- (1) 座標系 \bar{x}_i の基底ベクトルを $\bar{\mathbf{e}}_i$ とする。 $\bar{\mathbf{e}}_i$ を基底 \mathbf{e}_j を用いて表せ。
- (2) 剛体回転テンソルは $\mathbf{R} = \bar{\mathbf{e}}_i \otimes \mathbf{e}_j$ である。(1)の答えを利用して、角度 θ を用いて剛体回転テンソルを求めよ (つまり、 $\mathbf{R} = R_{ij} \mathbf{e}_i \otimes \mathbf{e}_j$ の形で表す)。
- (3) 変形前の位置ベクトル \mathbf{X} は剛体回転 \mathbf{R} によって位置ベクトル \mathbf{x} となる。この変形を式で表せ。
- (4) 変形勾配テンソルを求めよ。
- (5) 右 Cauchy–Green 変形テンソルを求めよ。
- (6) Green–Lagrange ひずみを求め、ゼロであることを確認せよ。
- (7) 変形勾配を極分解せよ。
- (8) 変位 u_i を X_i の関数として求めよ。
- (9) 微小変形論におけるひずみテンソル $\epsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial X_j} + \frac{\partial u_j}{\partial X_i} \right)$ を求め、非零であることを確認せよ。



2.4 単軸引張

均質な材料で作られた長さ、高さ、幅がそれぞれ L, H, W の角柱を x_1 方向に単軸引張を行った。各辺は座標軸と平行を保ったまま長さが l, h, w に変化した。各方向のストレッチを $\lambda_1 = l/L, \lambda_2 = h/H, \lambda_3 = w/W$ とする。以下の問いに答えよ。

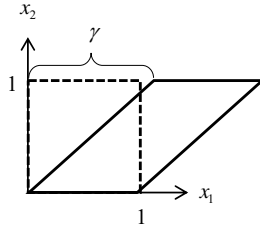
- (1) 図のように材料内部の一点の変形前後の位置を \mathbf{X}, \mathbf{x} とする。 x_i を X_i, λ_j の関数として求めよ。
- (2) $\partial x_i / \partial X_j$ を計算することで変形勾配を求めよ。
- (3) 右 Cauchy–Green 変形テンソルを求めよ。
- (4) Green–Lagrange ひずみを求めよ。
- (5) 変形勾配を右極分解せよ。
- (6) 基準配置を参照した対数ひずみを求めよ。



2.5 単純せん断

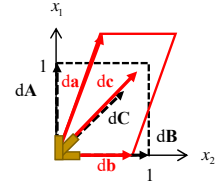
下図のように各辺が1の要素が一様な単純せん断変形を受ける状態を考える。破線が変形前の初期配置、実線が変形後の現配置を表している。なお、変形は2次元であり、 $X_3 = x_3$ とする。要素内の任意の物質点について、以下の問いに答えよ。

- (1) 変形後の位置 x_i を初期配置の位置 X_i の関数として表せ。
- (2) 変形勾配を求めよ。
- (3) 右 Cauchy–Green 変形テンソルを求めよ。
- (4) Green–Lagrange ひずみを求めよ。
- (5) 以下では $\gamma = 2/\sqrt{3}$ とする。右 Cauchy–Green 変形テンソルの主値および主軸を求めよ。
- (6) 変形勾配を右極分解せよ。
- (7) 基準配置を参照した対数ひずみを求めよ。
- (8) 基準配置において各辺に平行な線素のストレッチを求めよ。すなわち、微小ベクトル $d\mathbf{X} = \mathbf{e}_1$ 、 $d\mathbf{X} = \mathbf{e}_2$ のストレッチを求めよ。



2.6 引張変形とせん断変形の負荷

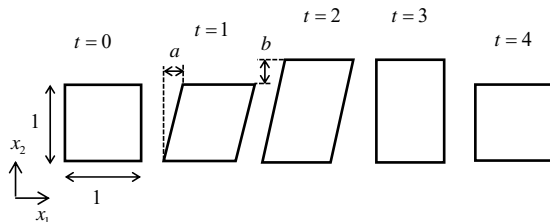
引張りとねじりを受ける薄肉円管の微小要素は、下図に示すように引張とせん断変形を受ける。破線は基準配置における微小要素を、実線は現配置における微小要素を示す。 x_1 、 x_2 はそれぞれ円管の軸方向と円周方向である。 $d\mathbf{a}$ 、 $d\mathbf{b}$ 、 $d\mathbf{c}$ はそれぞれ x_1 、 x_2 、 x_1 から 45° の方向を向く単位長さの微小ベクトルであり、変形後の現配置では、 $d\mathbf{a}$ 、 $d\mathbf{b}$ 、 $d\mathbf{c}$ となる。実験では、 x_1 、 x_2 、 x_1 から 45° の方向にひずみゲージを貼り付けておく。なお、薄肉円管の試験のため変形勾配 $F_{12} = 0$ とする。



- (1) x_1 - x_2 面内の2次元変形を考察する。非零の変形勾配は F_{11} 、 F_{21} 、 F_{22} の3成分である。 $d\mathbf{a}$ 、 $d\mathbf{b}$ 、 $d\mathbf{c}$ の成分を $d\mathbf{A}$ 、 $d\mathbf{B}$ 、 $d\mathbf{C}$ および変形勾配の成分によって表せ。
- (2) 基準配置と現配置における微小ベクトルの長さをもとにして、 x_1 、 x_2 、 45° 方向の公称ひずみ e_1 、 e_2 、 e_{45} を求めよ。
- (3) x_1 、 x_2 、 45° 方向のストレッチは公称ひずみをもとに次のように定義する。 $\Lambda_1 = e_1 + 1$ 、 $\Lambda_2 = e_2 + 1$ 、 $\Lambda_{45} = e_{45} + 1$ 。ストレッチを変形勾配によって書き表せ。
- (4) 上記(3)において、ストレッチはひずみゲージによって測定された公称ひずみに1を足した値であり、実験で測定される値(既知の値)である。一方、変形勾配 F_{11} 、 F_{21} 、 F_{22} は未知である。未知数3個に対して方程式が3個得られているので、(3)の結果を連立して変形勾配を求めよ。

2.7 変形速度

下図は時刻 $t=0$ において単位正方形である微小要素の変形過程を示している。図示した時刻間の変形は時間に線形であるとする。以下の問いに答えよ。



- 時刻 $0 \leq t \leq 1$ において微小要素内の物質点の位置は以下のようになる。
 $x_1(\mathbf{X}, t) = X_1 + atX_2$, $x_2(\mathbf{X}, t) = X_2$ for $0 \leq t \leq 1$
 変形勾配について、 \mathbf{F} , $\dot{\mathbf{F}}$, \mathbf{F}^{-1} を求めよ。ただし、2次元変形のため変形勾配の F_{33} , F_{31} 成分は考慮しなくてよい。
- \mathbf{L} , \mathbf{D} を求めよ。($\mathbf{L} = \dot{\mathbf{F}} \cdot \mathbf{F}^{-1}$ の関係を利用)
- Green-Lagrange ひずみ \mathbf{E} を求めよ。
- 時刻 $1 \leq t \leq 2$ において物質点の位置は次のようになる。
 $x_1(\mathbf{X}, t) = X_1 + aX_2$, $x_2(\mathbf{X}, t) = (1+bt')X_2$ for $1 \leq t \leq 2$, $t' = t-1$
 \mathbf{D} および \mathbf{E} を求めよ。
- 時刻 $2 \leq t \leq 3$ において物質点の位置は次のようになる。
 $x_1(\mathbf{X}, t) = X_1 + a(1-t')X_2$, $x_2(\mathbf{X}, t) = (1+b)X_2$ for $2 \leq t \leq 3$, $t' = t-2$
 \mathbf{D} および \mathbf{E} を求めよ。
- 時刻 $3 \leq t \leq 4$ において物質点の位置は次のようになる。
 $x_1(\mathbf{X}, t) = X_1$, $x_2(\mathbf{X}, t) = (1+b-bt')X_2$ for $3 \leq t \leq 4$, $t' = t-3$
 \mathbf{D} および \mathbf{E} を求めよ。
- $t=0$ および $t=4$ において微小要素は同一形状である。したがって、 $t=4$

の \mathbf{E} は零となる。一方、 $0 \leq t \leq 4$ の変形速度を積分した値を求めて、

$$\int_0^4 \mathbf{D} dt = \frac{ab}{2(1+b)} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

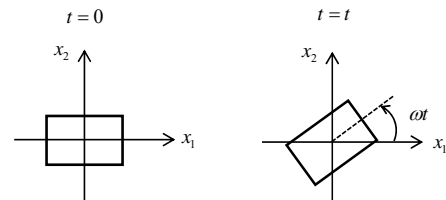
となり、非零であることを確認せよ。したがって、

変形速度を積分した値はひずみ測定として不適切である。

2.8 連続体スピン

2次元面内で一定の角速度 ω で剛体回転する微小要素について考察する。変形勾配は $\mathbf{F} = \mathbf{R}$ である。その成分は、 $[\mathbf{F}] = [\mathbf{R}] = \begin{bmatrix} \cos \omega t & -\sin \omega t \\ \sin \omega t & \cos \omega t \end{bmatrix}$ と書き表せる。

以下の問いに答えよ。



- 時刻 $t=t$ における $\dot{\mathbf{F}}$, \mathbf{F}^{-1} , \mathbf{L} , \mathbf{D} , \mathbf{W} を求めよ。