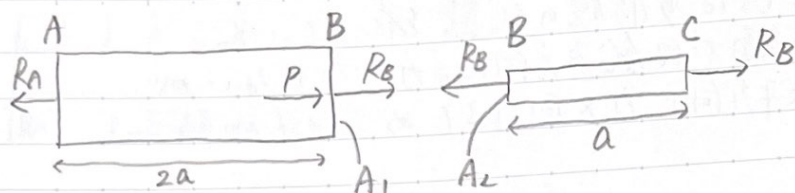


8.1



左図のように力を定義する。

断面積  $A_1, A_2$  は

$$A_1 = \frac{\pi d^2}{4}, \quad A_2 = \frac{9}{64} \pi d^2$$

左部分の力のつり合いから

$$R_A = P + R_B \quad \dots \textcircled{1}$$

棒 AB, BC の伸び  $\lambda_{AB}, \lambda_{BC}$  は ヤング率  $E$  として

$$\lambda_{AB} = \frac{R_A \cdot 2a}{A_1 E}, \quad \lambda_{BC} = \frac{R_B a}{A_2 E}$$

左の両端に固定されているので  $\lambda_{AB} + \lambda_{BC} = 0$  である。

$$\lambda_{AB} + \lambda_{BC} = \frac{R_A \cdot 2a}{A_1 E} + \frac{R_B a}{A_2 E} = 0$$

$$\therefore R_B = -\frac{A_2}{A_1} \cdot 2R_A \quad \dots \textcircled{2}$$

①②より

$$R_A = P - \frac{2A_2}{A_1} R_A \Rightarrow R_A = \frac{P}{1 + \frac{2A_2}{A_1}} = \frac{PA_1}{A_1 + 2A_2}$$

$$R_B = -\frac{2A_2}{A_1} \frac{PA_1}{A_1 + 2A_2} = -\frac{2PA_2}{A_1 + 2A_2}$$

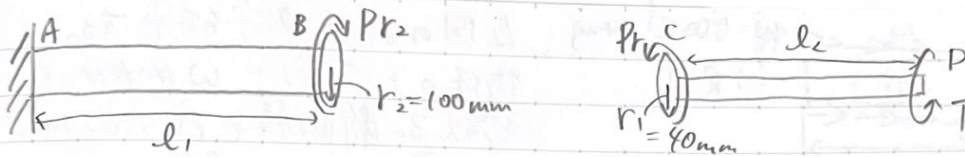
$$\begin{aligned} \therefore R_A &= \frac{P \cdot \frac{\pi d^2}{4}}{\frac{\pi d^2}{4} + 2 \cdot \frac{9}{64} \pi d^2} \\ &= \frac{8P}{8+9} \\ &= \frac{8}{17} P \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_B &= -\frac{2 \cdot P \cdot \frac{9}{64} \pi d^2}{\frac{\pi d^2}{4} + 2 \cdot \frac{9}{64} \pi d^2} \\ &= -\frac{9P}{8+9} \\ &= -\frac{9}{17} P \end{aligned}$$

$$R_A = \frac{8}{17} P, \quad R_B = -\frac{9}{17} P$$

//

8.2



上図のように文字を定義し、歯車間の反力を  $P$  とする。断面二次極モーメントを  $I_p$  とする。  
棒  $CD$  の力のつりあいは

$$Pr_1 = T \quad \therefore P = \frac{T}{r_1} \quad \dots (1)$$

A に付する B のねいれ角  $\phi_{AB}$  は

$$\phi_{AB} = \frac{Pr_2}{GI_p} l_1$$

点 C の歯車から回った長さ  $l_2$  は B の歯車から回った長さ  $l_1$  に等しいので C の回転角  $\phi_c$  は

$$r_2 \phi_{AB} = r_1 \phi_c \quad \Rightarrow \quad \phi_c = \frac{r_2}{r_1} \frac{Pr_2}{GI_p} l_1 = \frac{T l_1}{GI_p} \frac{r_2^2}{r_1} \quad (\because (1))$$

さらに棒  $CD$  のトルク  $T$  によるねいれ角  $\phi_D$  は

$$\phi_D = \frac{T l_2}{GI_p} \quad \text{となる。点 D でのねいれ角 } \phi \text{ は}$$

$$\phi = \phi_c + \phi_D = \frac{T l_1}{GI_p} \frac{r_2^2}{r_1} + \frac{T l_2}{GI_p} = \frac{T}{GI_p} \left( \frac{l_1 r_2^2}{r_1} + l_2 \right) \leq 1.6 \times \frac{\pi}{180}$$

$$\therefore d^4 \geq \frac{32 \times 1000}{70 \times 10^9 \pi} \times \frac{180}{1.6 \pi} \left( \frac{0.4 \times 0.1^2}{0.10^2} + 0.6 \right)$$

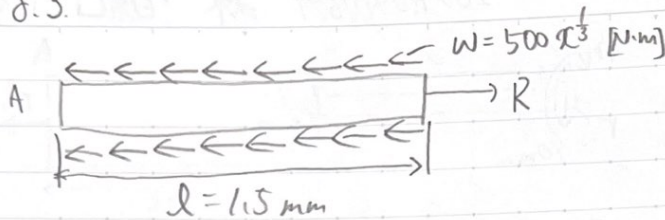
$$d \geq 0.3565$$

せん断応力の最大値  $\tau_{maxAB}$  と  $\tau_{maxCD}$  は

$$\tau_{maxAB} = \frac{Pr_2}{I_p} \frac{d}{2} = \frac{16 Pr_2}{\pi d^3} \leq 50 \times 10^6 \quad \Rightarrow d \geq 0.063 \text{ m}$$

$$\tau_{maxCD} = \frac{T}{I_p} \frac{d}{2} = \frac{16 T}{\pi d^3} \leq 50 \times 10^6 \quad \Rightarrow d \geq 0.0467$$

8.3.



左図のように文字を定義する。

物体の上、下面に  $w$  が加わっている  
と考える。断面積を  $A = 1500 \text{ mm}^2$   
ヤング率を  $E = 200 \text{ GPa}$  とする。

$$R = 2 \int_0^l w dx$$

$$= 2 \int_0^l 500 x^{1/3} dx$$

$$= 10^3 \left[ \frac{3}{4} x^{4/3} \right]_0^l = \frac{3}{4} l^{4/3} 10^3$$

右図を考える。



$$F_1 = 2 \int_0^x w dx = \frac{3}{4} x^{4/3} \times 10^3$$

$\therefore dx$  部分の伸びに関係するのは内力  $F_1$  ではなく  $F_2$  である。  
 $dx$  部分の伸び  $d\lambda$  は

$$d\lambda = \frac{F_2 dx}{AE}$$

$$\therefore \lambda = \frac{1}{AE} \int_0^l \frac{3}{4} x^{4/3} \times 10^3 dx$$

$$= \frac{3 \times 10^3}{4AE} \left[ \frac{3}{7} x^{7/3} \right]_0^l$$

$$= \frac{9 \times 10^3}{28AE} l^{7/3}$$

$$= \frac{9 \times 10^3 \times 1.5^{7/3}}{28 \times 1500 \times 10^{-6} \times 200 \times 10^9}$$

$$= 2.760 \times 10^{-6} \text{ m}$$

$$\therefore \lambda = 2.76 \text{ } \mu\text{m}$$



8.4

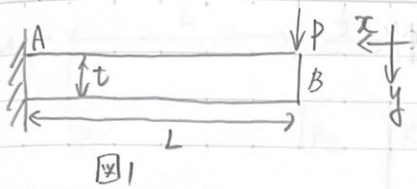


図1

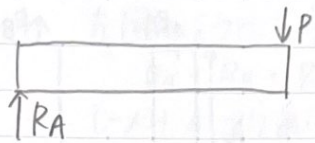


図2

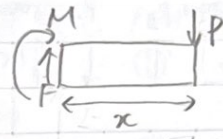


図3

図2の力のつりあいから  $R_A = P$ 。さらに図3の位置  $x$  で切った時の図から

$$F = R_A = P$$

$$M = -Px \quad \dots \textcircled{1}$$

とわかる。

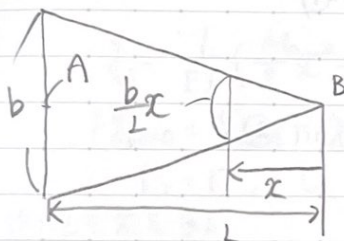


図4

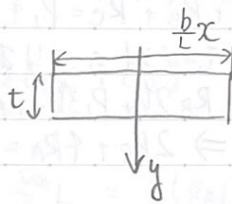


図5

ここで断面二次モーメントを  $I$  とする。

位置  $x$  での断面二次モーメントを求める

ために図4から幅が  $\frac{bx}{L}$  である

(この部分)を、図5から描ける。

$$\text{図5より } I = \int_{-\frac{t}{2}}^{\frac{t}{2}} y^2 \cdot \frac{bx}{L} dy = \frac{2bx}{L} \int_0^{\frac{t}{2}} y^2 dy = \frac{2bx}{L} \left[ \frac{1}{3} y^3 \right]_0^{\frac{t}{2}} = \frac{bx t^3}{12L}$$

①式をEにわたりの微分方程式に代入して

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{1}{EI} Px = \frac{12PL}{Ebt^3}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{12PL}{Ebt^3} (-(L-x) + C_1) \quad (C_1 \text{ は任意定数})$$

$$\left( \frac{dy}{dx} \right)_{x=L} = 0 \text{ より } C_1 = 0$$

$$y = \frac{12PL}{Ebt^3} \left( \frac{1}{2} (L-x)^2 + C_2 \right) \quad (C_2 \text{ は任意定数})$$

$$(y)_{x=L} = 0 \text{ より } C_2 = 0$$

$$\therefore y = \frac{6PL}{Ebt^3} (L-x)^2$$

$$(y)_{x=0} = \frac{6PL^3}{Ebt^3}$$

//

8.5

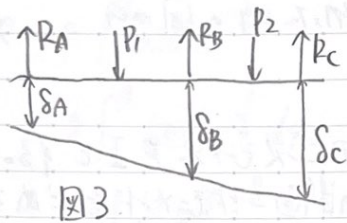
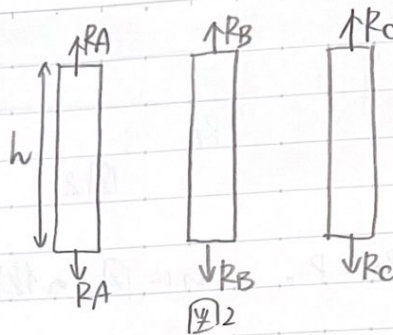
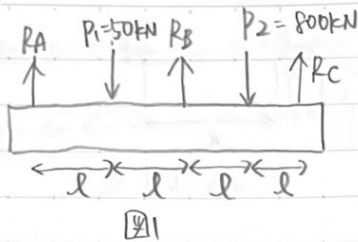


図1の力のつり合いから、

$$R_A + R_B + R_C = P_1 + P_2 \quad \dots (1)$$

さらにモーメントのつり合いより

$$P_2 l - R_B 2l + P_1 3l - R_A 4l = 0$$

$$\Rightarrow 2R_B + 4R_A = P_2 + 3P_1 \quad \dots (2)$$

さらに図3より、

$$\frac{\delta_B - \delta_A}{\delta_C - \delta_A} = \frac{2l}{4l} = \frac{1}{2} \Rightarrow 2(\delta_B - \delta_A) = \delta_C - \delta_A$$

ここに、フックの法則より

$$\delta_A = \frac{R_A h}{AE}, \quad \delta_B = \frac{R_B h}{AE}, \quad \delta_C = \frac{R_C h}{AE} \quad \text{「1/3の2」}$$

$$2(R_B - R_A) = R_C - R_A \Rightarrow R_C = 2R_B - R_A \quad \dots (3)$$

①③より

$$3R_B = P_1 + P_2 \Rightarrow R_B = \frac{P_1 + P_2}{3} = \frac{130 \times 10^3}{3} = 43.33 \times 10^3 \text{ N}$$

②に代入して

$$4R_A = P_2 + 3P_1 - \frac{2}{3}(P_1 + P_2) \Rightarrow R_A = \frac{1}{12}(7P_1 + P_2) = \frac{430 \times 10^3}{12} = 35.83 \times 10^3 \text{ N}$$

$R_A, R_B$ を③に代入して

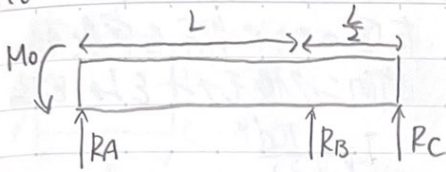
$$R_C = \frac{2}{3}(P_1 + P_2) - \frac{1}{12}(7P_1 + P_2)$$

$$= \frac{1}{12}(P_1 + 7P_2) = \frac{610 \times 10^3}{12} = 50.83 \times 10^3 \text{ N}$$

$$\therefore R_A = 35.8 \text{ kN}, R_B = 43.3 \text{ kN}, R_C = 50.8 \text{ kN} //$$



8.6

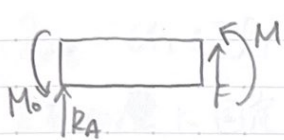


左図の図に文字を定義し、力のつりあいを

$$R_A + R_B + R_C = 0 \quad \dots (1)$$

モーメントのつりあいを

$$M_0 + R_B L + R_C \cdot \frac{3}{2}L = 0 \quad \dots (2)$$

(i)  $0 \leq x \leq L$ 

$$F = -R_A$$

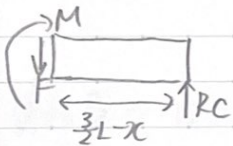
$$M = -M_0 + R_A x$$

$$\frac{d^2 y_1}{dx^2} = \frac{1}{EI} (M_0 - R_A x), \quad \theta_1 = \frac{dy_1}{dx} = \frac{1}{EI} (M_0 x - \frac{R_A}{2} x^2 + C_1) \quad (C_1 \text{ は任意定数})$$

$$y_1 = \frac{1}{EI} \left( \frac{M_0}{2} x^2 - \frac{R_A}{6} x^3 + C_1 x + C_2 \right) \quad (C_2 \text{ は任意定数})$$

$$(y_1)_{x=0} = (y_1)_{x=L} = 0 \text{ より}$$

$$C_2 = 0, \quad C_1 = \frac{R_A}{6} L^2 - \frac{M_0}{2} L = \frac{L}{6} (R_A L - 3M_0)$$

(ii)  $L \leq x \leq \frac{3}{2}L$ 

$$F = R_C$$

$$M = R_C \left( \frac{3}{2}L - x \right)$$

$$\frac{d^2 y_2}{dx^2} = -\frac{R_C}{EI} \left( \frac{3}{2}L - x \right), \quad \theta_2 = \frac{dy_2}{dx} = -\frac{R_C}{EI} \left( \frac{1}{2} \left( \frac{3}{2}L - x \right)^2 + C_3 \right) \quad (C_3 \text{ は任意定数})$$

$$y_2 = -\frac{R_C}{EI} \left( \frac{1}{6} \left( \frac{3}{2}L - x \right)^3 - C_3 \left( \frac{3}{2}L - x \right) + C_4 \right) \quad (C_4 \text{ は任意定数})$$

$$(y_2)_{x=L} = (y_2)_{x=\frac{3}{2}L} = 0 \text{ より}$$

$$C_4 = 0, \quad C_3 = \frac{L^2}{24}$$

$$\therefore \theta_1 = \frac{1}{EI} \left( M_0 x - \frac{R_A}{2} x^2 + \frac{L}{6} (R_A L - 3M_0) \right), \quad \theta_2 = \frac{R_C}{EI} \left( \frac{1}{2} \left( \frac{3}{2}L - x \right)^2 - \frac{L^2}{24} \right)$$

$$(\theta_1)_{x=L} = (\theta_2)_{x=L} \text{ より}$$

$$M_0 L - \frac{R_A}{2} L^2 + \frac{R_A}{6} L^2 - \frac{L}{2} M_0 = R_C \left( \frac{1}{2} \frac{L^2}{4} - \frac{L^2}{24} \right)$$

$$\frac{R_C L^2}{12} + \frac{R_A}{3} L^2 = \frac{M_0 L}{2} \quad R_C L + 4R_A L = 6M_0 \quad \dots (3)$$

①③より

$$R_C L + 4L(-R_B - R_C) = 6M_0 \Rightarrow 3R_C L + 4R_B L = -6M_0$$

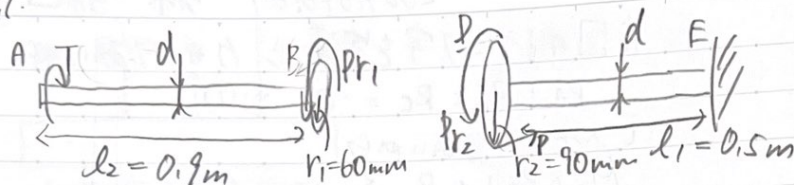
さらに②より

$$3R_C L + 4(-M_0 - R_C \cdot \frac{3}{2}L) = -6M_0 \Rightarrow R_C = \frac{2M_0}{3L}$$

$$R_B = -\frac{2M_0}{L}, \quad R_A = \frac{4M_0}{3L}$$

$$\therefore R_A = \frac{4M_0}{3L}, \quad R_B = -\frac{2M_0}{L}, \quad R_C = \frac{2M_0}{3L}$$

87.



左図のように文字を定義する。  
断面二次極モーメント  $I_p$  とする。

$$I_p = \frac{\pi d^4}{32}$$

ABの力のつりあいは

$$T = Pr_1$$

Eに對するDの回転角  $\phi_{ED}$  は

$$\phi_{ED} = \frac{Pr_2}{GI_p} l_1 \quad (\text{Eに對して反時計回り})$$

歯車間の回転したときの弧長の長さは等しいので Bの回転角を  $\phi_B$  とすると

$$r_1 \phi_B = r_2 \phi_{ED}$$

$$\therefore \phi_B = \frac{Pl_1}{GI_p} \frac{r_2^2}{r_1} = \frac{Tl_1}{GI_p} \frac{r_2^2}{r_1^2} \quad \dots (1)$$

Bに對するAの相対的な回転角  $\phi_{BA}$  は

$$\phi_{BA} = \frac{T}{GI_p} l_2 \quad \dots (2)$$

①②より求める Aの回転角  $\phi_A$  は

$$\phi_A = \phi_B + \phi_{BA}$$

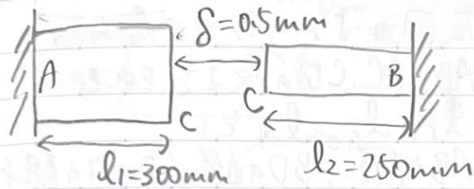
$$= \frac{T}{GI_p} \left( \frac{r_2^2}{r_1^2} l_1 + l_2 \right)$$

$$= \frac{32T}{G\pi d^4} \left( \frac{r_2^2}{r_1^2} l_1 + l_2 \right)$$

$$= \frac{32 \times T}{77.0 \times 10^9 \times \pi \times (0.03)^4} \left( \frac{0.09^2}{0.06^2} \times 0.5 + 0.9 \right)$$



8.8



A, B の断面積, ヤング率, 線膨張係数を  $A_1, E_1, \alpha_1, A_2, E_2, \alpha_2$  とする。  
A, B が接触した後の荷重を  $P$  とする。  
AC, BC の伸びを  $\lambda_{AB}, \lambda_{BC}$  とする。

$$\lambda_{AB} = \alpha_1 \Delta T l_1 + \frac{P l_1}{A_1 E_1}, \quad \lambda_{BC} = \alpha_2 \Delta T l_2 + \frac{P l_2}{A_2 E_2}$$

左右の壁に固定されている = 伸び  $\lambda_{AB} + \lambda_{BC} = \delta$  とする。

$$\alpha_1 \Delta T l_1 + \frac{P l_1}{A_1 E_1} + \alpha_2 \Delta T l_2 + \frac{P l_2}{A_2 E_2} = \delta$$

$$\begin{aligned} P &= \frac{1}{\frac{l_1}{A_1 E_1} + \frac{l_2}{A_2 E_2}} (\delta - (\alpha_1 l_1 + \alpha_2 l_2) \Delta T) \\ &= \frac{A_1 E_1 A_2 E_2}{A_2 E_2 l_1 + A_1 E_1 l_2} (\delta - (\alpha_1 l_1 + \alpha_2 l_2) \Delta T) \\ &= -170.79 \times 10^3 \end{aligned}$$

棒 A, B にはたらく垂直応力  $\sigma_A, \sigma_B$  は

$$\sigma_A = \frac{P}{A_1} = 85.40 \times 10^6 \text{ [Pa]}$$

$$\sigma_B = \frac{P}{A_2} = 213.50 \times 10^6 \text{ [Pa]}$$

$$\therefore \sigma_A = 85.4 \text{ MPa}$$

$$\sigma_B = 214 \text{ MPa}$$