

変位量データ

Case. 1・対定死・桁重

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	461.9278	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	460.2122	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	458.5183	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 2・スト・ス・ス・ス・ス・ス・ス7重

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	83.8189	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	83.8205	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	83.8189	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 3・ス・スヤ荷重　・ス・ス・ス・ス・ス・スル会ヲス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	-138.6706	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-138.6721	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-138.6706	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 4・ス・スヤ荷重 ・ス・ス・ス・ス・スル会ヲ

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	4.8161	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	4.8156	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	4.8161	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

[illegible]

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	61.9773	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	35.2721	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	8.5754	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case.6・ス鯉ノス・ス重　・ス・ス・スS・ス・ス(・スj・ス・ス)・ス・ス・ス・ス　・ス・ス・ス・ス・ス会ス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	8.5754	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	35.2721	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	61.9773	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 7・スヤ曆ソス・ス・ス・スヲ重　・ス・ス・ス・ス・ス・スル会ソス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	70.5528	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	70.5441	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	70.5527	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 8・スヤ曆ソス・ス・ス・スヲ重　・ス・ス・ス・ス・スル会ソス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	43.3854	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	24.6911	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	6.0029	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case.9・ス・ス・ス7重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	6.0029	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	24.6911	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	43.3854	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 10・ス・ス・ス重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	49.3883	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	49.3823	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	49.3883	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 11・ス・スヤ包ソス・ス・ス ・ス・ス・ス・ス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	21.2829	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	21.2836	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	21.2829	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 12・ス・スヤ包ソス・ス・ス ・ス・ス・ス・ス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	-42.3522	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	37.2841	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	116.9212	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 13・スQ・スW・ス重

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	116.9212	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	37.2841	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-42.3522	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 14・スV・スF・ス・ス・ス^・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス 対定死・ス重

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	42.6481	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	0.0005	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-42.6486	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 15・ $\lambda V \cdot \lambda F \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda^{\wedge} \cdot \lambda[\cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda t \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot \lambda \bar{\lambda}$ 重

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	42.6486	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0005	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-42.6481	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 16・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重(2・スN)

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	85.1951	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-85.1951	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 17・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重(30・スN)

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	38.8130	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-38.8132	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 18・スV・スF・ス・ス・ス^・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス重(100・スN)

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	38.8132	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-38.8130	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 19・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	-46.5380	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	46.5383	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 20・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	46.5383	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-46.5380	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 21・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・スヤ包ソス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	-54.3965	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	54.3965	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 22・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・スヤ包ソス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	54.3965	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-54.3965	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 23・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	-0.0006	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	0.0003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000

変位量データ

Case. 24・スV・スF・ス・ス・ス[^]・ス[・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス・ス^ラ重（・ス・ス）

節点 No	X方向の 支点反力 (kN)	Y方向の 支点反力 (kN)	Z方向の 支点反力 (kN)	X軸周りの 回転反力 (kN・m)	Y軸周りの 回転反力 (kN・m)	Z軸周りの 回転反力 (kN・m)
25	0.0000	-0.0004	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	0.0008	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	-0.0004	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000