

# 京都大学編入学試験物理工学科専門 材料力学

京都大学高専会 (<http://kyoto-u.jpn.org/>) k.s

2007年11月21日

第1版 平成19年11月21日

材料力学は、どれも京大の教科書（柴田ほか：材料力学の基礎，培風館）の抜粋だったりして・・・

## 平成14年度

両端固定丸棒のねじり，モーメントを受ける単純支持はり（難易度：標準）

1.

トルクが作用している点より左の部分に作用するモーメントを  $T_1$ ，右の部分に作用するモーメントを  $T_2$  とすると，偶力の和より

$$T_1 + T_2 = T \quad (1)$$

C点ではねじれ角が等しいから，断面2次極モーメント  $I_p = \pi d^4/32$  を用いてねじれ角  $\varphi$  は

$$\varphi = \frac{a T_1}{G I_p} = \frac{b T_2}{G I_p} \quad (2)$$

となる。したがって，

$$T_1 = \frac{bT}{L}, \quad T_2 = \frac{aT}{L} \quad (3)$$

となるからねじれ角は次式となる。

$$\varphi = \frac{abT}{GI_pL} = \frac{32abT}{\pi Gd^4L} \quad (4)$$

2. (1)

$$R_A + R_B = 0 \quad (5)$$

$$M_A + R_AL - M_B = 0 \quad (6)$$

より

$$R_A = \frac{M_B - M_A}{L} = -R_B (\geq 0) \quad (7)$$

(2)

せん断力  $Q_x$  , 曲げモーメント  $M_x$  は , A 点より  $x$  離れた位置では ,

$$Q_x = R_A \quad (8)$$

$$M_x = M_A + R_Ax = M_A + \frac{M_B - M_A}{L}x \quad (9)$$

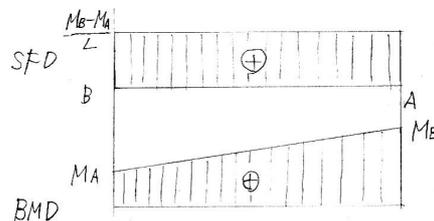


図1 曲げモーメント図とせん断力図

(3)

位置  $x$  でのたわみ角  $\theta_x$  , たわみ  $v_x$  は ,

$$\theta_x = \int \frac{-M_x}{EI} dx = -\frac{1}{EI} \left( M_A x + \frac{M_B - M_A}{2L} x^2 + C_1 \right) \quad (10)$$

$$v_x = \int \theta_x dx = -\frac{1}{EI} \left( \frac{M_A}{2} x^2 + \frac{M_B - M_A}{6L} x^3 + C_1 x + C_2 \right) \quad (11)$$

境界条件として  $x = 0, x = L$  で  $v_x = 0$  を用いると,

$$C_2 = 0, \quad C_1 = -\frac{2M_A + M_B}{6} L \quad (12)$$

よってたわみ  $v_x$  は次のようになる。

$$\begin{aligned} v_x &= -\frac{1}{EI} \left( \frac{M_A}{2} x^2 + \frac{M_B - M_A}{6L} x^3 - \frac{2M_A + M_B}{6} Lx \right) \\ &= \frac{Lx}{6EI} \left\{ (2M_A + M_B) - 3M_A \frac{x}{L} - (M_B - M_A) \frac{x^2}{L^2} \right\} \end{aligned} \quad (13)$$

(4)

$M_A = M_B$  のときの  $v_x$  は,

$$v_x = \frac{M_A}{2EI} (Lx - x^2) \quad (14)$$

最大のたわみは中央 ( $x = L/2$ ) に生ずるから,

$$v_{\max} = \frac{M_A L^2}{8EI} \quad (15)$$

## 平成 15 年度

圧肉円筒の基礎式 (難易度: 難)

知らないと全く歯が立ちません。この年はほとんどの人が手付かずだったでしょう。悪問です。むしろ弾性体力学の範囲では・・・

1. (1)

図 2 のようになる。

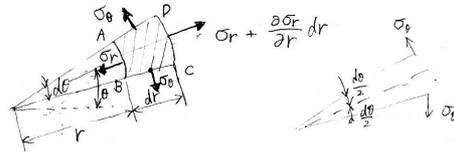


図 2 曲げモーメント図とせん断力図

(2)

図の半径方向の力の釣り合いより

AB 間の力 + AD, BC 間の力 = DC 間の力

$$\sigma_r r d\theta + 2\sigma_\theta dr \sin \frac{d\theta}{2} = \left( \sigma_r + \frac{\partial \sigma_r}{\partial r} dr \right) (r + dr) d\theta \quad (16)$$

$d\theta$  が小さいことから,  $\sin(d\theta/2) \cong d\theta/2$  として計算すれば,

$$\sigma_r r + \sigma_\theta dr = \sigma_r r + \sigma_r dr + r d\sigma_r + d\sigma_r dr \quad (17)$$

高次の微小項を無視して, 整理すれば

$$\frac{d\sigma_r}{dr} + \frac{\sigma_r - \sigma_\theta}{r} = 0 \quad (18)$$

となる。

(3)

問題本文中の (3) 式に (2) 式を代入し, さらにこれを (1) 式に代入して係数  $E/\{(1+\nu)(1-2\nu)\}$  で割れば,

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dr} \left\{ (1-\nu) \frac{du}{dr} + \nu \frac{u}{r} + \nu \varepsilon_z \right\} \\ & + \frac{1}{r} \left[ \left\{ (1-\nu) \frac{du}{dr} + \nu \frac{u}{r} + \nu \varepsilon_z \right\} - \left\{ (1-\nu) \frac{u}{r} + \nu \frac{du}{dr} + \nu \varepsilon_z \right\} \right] = 0 \end{aligned} \quad (19)$$

これより,

$$\frac{d^2u}{dr^2} + \frac{1}{r} \frac{du}{dr} - \frac{u}{r^2} = 0 \quad (20)$$

$$\frac{d^2u}{dr^2} + \frac{d}{dr} \left( \frac{u}{r} \right) = 0 \quad (21)$$

となり, 応力のつり合い方程式 (ナビアの方程式という) が求まる。

(4)

問題中 (4) 式を積分して

$$\frac{du}{dr} + \frac{u}{r} = C \quad (22)$$

$$\frac{d}{dr}(ru) = Cr \quad (23)$$

これをさらに積分して

$$ru = \frac{Cr^2}{2} + C_2 = C_1 r^2 + C_2 \quad \left( C_1 = \frac{C}{2} \right) \quad (24)$$

(5)

境界条件は,

$$r = r_a \text{ で } \sigma_r = -p_a, \quad r = r_b \text{ で } \sigma_r = -p_b \quad (25)$$

である。

まず,  $u$  を問題文中 (2) 式に代入して, それを (3) 式に代入し境界条件を適用すれば,

$$C_1 = \frac{(1+\nu)(1-2\nu)}{E} \frac{r_a^2 p_a - r_b^2 p_b}{r_b^2 - r_a^2} - \nu \varepsilon_z \quad (26)$$

$$C_2 = \frac{1 + \nu}{E} \frac{r_a^2 r_b^2}{r_b^2 - r_a^2} (p_a - p_b) \quad (27)$$

$$\sigma_r = \frac{1}{r_b^2 - r_a^2} \left\{ r_a^2 \left( 1 - \frac{r_b^2}{r^2} \right) p_a - r_b^2 \left( 1 - \frac{r_a^2}{r^2} \right) p_b \right\} \quad (28)$$

となる。

## 平成 16 年度

平等強さの棒，不静定はり（難易度：1 標準，2 やや難）

1,2 とともにそこまで難しくはないのですが，試験時間中に解くにはかなり厳しい出題内容となっています。

1. (1)

下端での釣り合いを考えると，

$$\sigma S_0 = Mg \quad (29)$$

となり，棒に生ずる応力  $\sigma$  は，

$$\sigma = \frac{Mg}{S_0} \quad (30)$$

一方，棒の伸び  $\lambda$  は，各横断面上の応力が全長にわたり一定であるから

$$\lambda = \varepsilon l = \frac{\sigma}{E} l = \frac{Mgl}{S_0 E} \quad (31)$$

となる。

(2)

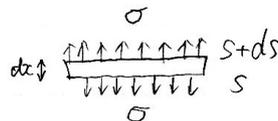


図 3 微小部分での力の釣り合い

図 3 のように位置  $x$  での微小部分  $dx$  での力の釣り合いを考えると，

$$\sigma(S + dS) = \sigma S + S \rho g dx \quad (32)$$

よって,

$$\begin{aligned}\sigma dS &= S\rho g dx \\ \frac{dS}{S} &= \frac{\rho g}{\sigma} dx\end{aligned}\tag{33}$$

両辺を積分すると

$$\log S = \frac{\rho g}{\sigma} x + C'\tag{34}$$

$$S = C e^{\frac{\rho g}{\sigma} x}\tag{35}$$

境界条件は  $x = 0$  のとき  $S = S_0$  だから

$$C = S_0\tag{36}$$

となるから断面積  $S$  は,

$$\begin{aligned}S &= S_0 e^{\frac{\rho g}{\sigma} x} \\ &= S_0 e^{\frac{\rho S_0 g}{M g} x} = S_0 e^{\frac{\rho S_0}{M} x}\end{aligned}\tag{37}$$

となる。

2.

分布荷重  $w(x)$  は,

$$w(x) = \frac{2W}{L^2} x\tag{38}$$

となる。たわみ角  $\theta(x)$ , たわみ  $y(x)$  とすると,

$$EI \frac{d^4 y}{dx^4} = w(x) = \frac{2W}{L^2} x\tag{39}$$

となり, これを積分すると,

$$EI \frac{d^3 y}{dx^3} = \frac{2W}{L^2} \left( \frac{x^2}{2} + C_1 \right) = -Q(x)\tag{40}$$

$$EI \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{2W}{L^2} \left( \frac{x^3}{6} + C_1 x + C_2 \right) = -M(x)\tag{41}$$

$$\theta(x) = \frac{dy}{dx} = \frac{2W}{EIL^2} \left( \frac{x^4}{24} + \frac{C_1}{2} x^2 + C_2 x + C_3 \right)\tag{42}$$

$$y(x) = \frac{2W}{EIL^2} \left( \frac{x^5}{120} + \frac{C_1}{6} x^3 + \frac{C_2}{2} x^2 + C_3 x + C_4 \right)\tag{43}$$

となる。境界条件は，

$$\begin{aligned} x = 0 \text{ で } y = 0, dy/dx = 0 \\ x = L \text{ で } y = 0, dy/dx = 0 \end{aligned} \quad (44)$$

よって，

$$C_1 = -\frac{3L^2}{20}, \quad C_2 = \frac{L^3}{30}, \quad C_3 = C_4 = 0 \quad (45)$$

これより，せん断力  $Q(x)$ ，曲げモーメント  $M(x)$ ，たわみ角  $\theta(x)$ ，たわみ  $y(x)$  は，

$$Q(x) = -\frac{W}{10L^2} (10x^2 - 3L^2) \quad (46)$$

$$M(x) = -\frac{W}{30L^2} (10x^3 - 9L^2x + 2L^3) \quad (47)$$

$$\theta(x) = \frac{Wx}{60EIL^2} (L - x) (4L^2 - 5Lx - 5x^2) \quad (48)$$

$$y(x) = \frac{Wx^2}{60EIL^2} (L - x)^2 (2L + x) \quad (49)$$

(1)

$$R_A = -Q(0) = \frac{3W}{10}, \quad R_B = -Q(L) = \frac{7W}{10} \quad (50)$$

$$M_A = M(0) = -\frac{WL}{15}, \quad M_B = M(L) = -\frac{WL}{10} \quad (51)$$

(2)

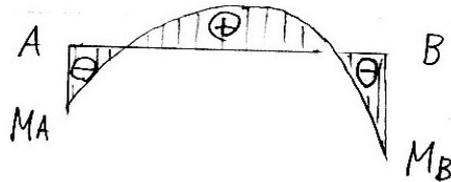


図4 曲げモーメント図

(3)

$$y(x) = \frac{Wx^2}{60EIL^2} (L - x)^2 (2L + x) \quad (52)$$

## 平成 17 年度

曲率を持つはりとかスティラーノの定理（難易度：標準）

始めて見ると難しそうに見えますが、実際にはたいしたことはないです。曲げとねじりをきちんと理解できていれば解ける問題です。あとは、カスティラーノの定理に当てはめるだけです。

(1)

曲げモーメント： $M = Pr \sin \phi$

ねじりモーメント： $T = Pr(1 - \cos \phi)$

(2)

最大主応力は軸の表面に生じる。 $\sigma_x, \sigma_y, \tau_{xy}$  は、

$$\sigma_x = \frac{M}{Z} = \frac{32M}{\pi d^3} \quad (53)$$

$$\sigma_y = 0 \quad (54)$$

$$\tau_{xy} = \frac{T}{Z_p} = \frac{16T}{\pi d^3} \quad (55)$$

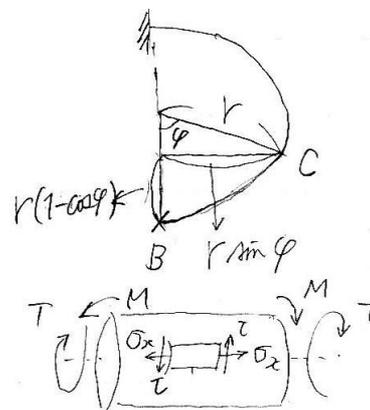


図 5

これらを与式に代入すると、

$$\sigma_{\max} = \frac{16}{\pi d^3} \left( M + \sqrt{M^2 + T^2} \right) \quad (56)$$

$$\tau_{\max} = \frac{16}{\pi d^3} \sqrt{M^2 + T^2} \quad (57)$$

(3)

$\tau_{\max}$  を  $\tau_a$  に置きなおして、 $d$  について解けば、

$$d = \sqrt[3]{\frac{16\sqrt{M^2 + T^2}}{\pi \tau_a}} \quad (58)$$

(4)

ひずみエネルギー  $U$  の公式（導出過程を各自確認しておくこと）は、横弾性係数を  $G$  として、

$$U = \frac{1}{2EI} \int_0^\pi M^2 dx + \frac{1}{2GI_p} \int_0^\pi T^2 dx \quad (59)$$

となる。ここで、

$$dx = rd\phi \quad (60)$$

という幾何学的関係を用いて、

$$\begin{aligned} U &= \frac{1}{2EI} \int_0^\pi (Pr \sin \phi)^2 rd\phi + \frac{1}{2GI_p} \int_0^\pi \{Pr(1 - \cos \phi)\}^2 rd\phi \\ &= \frac{P^2 r^3}{2EI} \cdot \frac{\pi}{2} + \frac{P^2 r^3}{2GI_p} \cdot \frac{3\pi}{2} \end{aligned} \quad (61)$$

(5)

カスティリアーノの定理よりたわみ  $w$  は、

$$w = \frac{\partial U}{\partial P} = \frac{Pr^3}{EI} \cdot \frac{\pi}{2} + \frac{Pr^3}{GI_p} \cdot \frac{3\pi}{2} \quad (62)$$

ここで、縦弾性係数  $E$  と横弾性係数  $G$  との関係はポアソン比  $\nu$  を用いて、

$$G = \frac{E}{2(1 + \nu)} \quad (63)$$

と表せるから（各自確認しておくこと）、

$$w = \frac{32Pr^3}{Ed^4}(4 + 3\nu) \quad (64)$$

となる。

## 平成 18 年度

熱応力，応力の座標変換（難易度：基本）

1.

温度上昇による棒の伸びが、応力による変形量に等しいと考える。まず、棒が拘束されていないとき、系の温度が  $t_1 \rightarrow t_2$  に上昇したとき棒の伸び  $\lambda$  は、

$$\lambda = (\alpha_1 l_1 + \alpha_2 l_2)(t_2 - t_1) \quad (65)$$

となる。また、 $l_1, l_2$  部での変形量の和  $\lambda$  は変形による軸力  $P$  とすると、

$$\lambda = \frac{Pl_1}{A_1E_1} + \frac{Pl_2}{A_2E_2} \quad (66)$$

よって

$$\sigma_1 = -\frac{P}{A_1} = -\frac{1}{A_1} \cdot \frac{\lambda}{\left(\frac{l_1}{A_1E_1} + \frac{l_2}{A_2E_2}\right)} \quad (67)$$

$$\sigma_2 = -\frac{P}{A_2} = -\frac{1}{A_2} \cdot \frac{\lambda}{\left(\frac{l_1}{A_1E_1} + \frac{l_2}{A_2E_2}\right)} \quad (68)$$

これに  $\lambda$  を代入すると  $\sigma_1, \sigma_2$  は次のように求まる。

$$\sigma_1 = -\frac{1}{A_1} \cdot \frac{(\alpha_1l_1 + \alpha_2l_2)(t_2 - t_1)}{\left(\frac{l_1}{A_1E_1} + \frac{l_2}{A_2E_2}\right)} \quad (69)$$

$$\sigma_2 = -\frac{1}{A_2} \cdot \frac{(\alpha_1l_1 + \alpha_2l_2)(t_2 - t_1)}{\left(\frac{l_1}{A_1E_1} + \frac{l_2}{A_2E_2}\right)} \quad (70)$$

2.

一般的な教科書に公式の証明として掲載されているので省略する。

## 平成 19 年度

### はりの 4 点曲げ試験（難易度：標準）

曲げモーメント図および小問 (4) の考察として、3 点曲げに比べて 4 点曲げが有利な理由がわかります。実用性のある良問です。ただし、計算量が多いので受験生にとっては時間との闘いです。

(1)

まず、点  $A, A'$  にかかる反力  $R_A, R_{A'}$  を求める。力の釣り合いより、

$$R_A + R_{A'} = W, \quad R_A = R_{A'}$$

$$R_A = R_{A'} = \frac{W}{2} \quad (71)$$

左端からの距離を  $x$  とし,  $x$  について場合分けして考えると,

(i)  $0 \leq x \leq L/3$

$$\begin{cases} \text{せん断力} & Q(x) = R_A = \frac{W}{2} \\ \text{曲げモーメント} & M(x) = R_A x = \frac{W}{2}x \end{cases} \quad (72)$$

(ii)  $L/3 \leq x \leq 2L/3$

$$\begin{cases} \text{せん断力} & Q(x) = R_A - \frac{W}{2} = 0 \\ \text{曲げモーメント} & M(x) = \frac{W}{2} \cdot \frac{L}{3} = \frac{WL}{6} \end{cases} \quad (73)$$

(iii)  $2L/3 \leq x \leq L$

$$\begin{cases} \text{せん断力} & Q(x) = R_A - \frac{W}{2} - \frac{W}{2} = -\frac{W}{2} \\ \text{曲げモーメント} & M(x) = \frac{WL}{6} + \frac{WL}{3} - \frac{W}{2}x = \frac{WL}{2} - \frac{W}{2}x \end{cases} \quad (74)$$

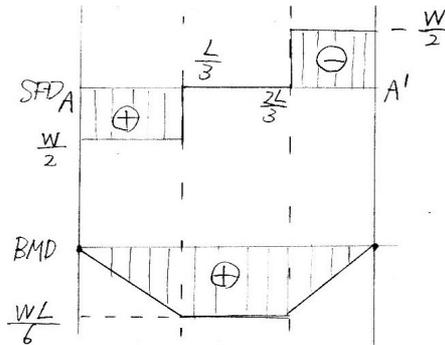


図6 せん断力図, 曲げモーメント図

(2)

最大曲げモーメントは,  $M_{\max} = \frac{WL}{6}$  なので, 断面係数を  $Z$  とすれば,

$$\sigma_{\max} = \frac{M_{\max}}{Z} = \frac{6M_{\max}}{bh^2} = \frac{WL}{bh^2} \quad (= E\varepsilon_c) \quad (75)$$

(3)

A,P 間のたわみ曲線は  $y(x)$  は重ねあわせにより (なぜ, このように重ねあわせができるのか考えてみよ),

$$\begin{aligned} y(x) &= \frac{W}{2} \left( L - \frac{L}{3}x \right) \left\{ \frac{L}{3} \left( 2L - \frac{L}{3} \right) - x^2 \right\} \\ &\quad + \frac{W}{2} \left( L - \frac{2L}{3}x \right) \left\{ \frac{2L}{3} \left( 2L - \frac{2L}{3} \right) - x^2 \right\} \\ &= \frac{2WLx}{36EI_zL} \left\{ \frac{5L^2}{9} - x^2 \right\} + \frac{WLx}{36EI_zL} \left\{ \frac{8L^2}{9} - x^2 \right\} \end{aligned} \quad (76)$$

いま P 点では  $x = L/3$  であるから,

$$y_p = \frac{5WL^3}{324EI_z} = \frac{5WL^3}{27Ebh^3} \quad (77)$$

ところで, 曲げモーメント  $M(x)$  は PP' 間で一定であるから, 点 P と C のひずみ  $\varepsilon_c$  は等しい。すなわち,

$$\sigma_{\max} = \frac{WL}{bh^2} = E\varepsilon_c \quad (78)$$

これより,

$$y_p = \left( \frac{WL}{Ebh^2} \right) \frac{5L^2}{27h} = \frac{5L^2}{27h} \varepsilon_c \quad (79)$$

(4)

まず, A 点での反力  $R_A$  を求めるために, A' 点周りのモーメントの釣り合いを考えると,

$$R_AL = \left( \frac{W}{2} + \Delta W \right) \frac{2L}{3} + \left( \frac{W}{2} - \Delta W \right) \frac{L}{3} \quad (80)$$

$$R_AL = \frac{W}{2} + \frac{\Delta W}{3} \quad (81)$$

となる。PP' 間のせん断力  $Q(x)$  , 曲げモーメント  $M(x)$  は

$$\begin{cases} \text{せん断力} & Q(x) = R_A - \left( \frac{W}{2} + \Delta W \right) = -\frac{2\Delta W}{3} \\ \text{曲げモーメント} & M(x) = \left( \frac{W}{2} + \Delta W \right) \frac{L}{3} - \frac{2\Delta W}{3}x \end{cases} \quad (82)$$

最大曲げモーメント  $M_{\max}$  は ,

$$M_{\max} = \left( \frac{W}{2} + \Delta W \right) \frac{L}{3} - \frac{2\Delta W}{3} \cdot \frac{L}{3} = \left( \frac{W}{6} + \frac{\Delta W}{9} \right) L \quad (83)$$

よって , 曲げ応力の最大値  $\sigma_{\max}$  は ,

$$\sigma_{\max} = \frac{M_{\max}}{Z} = \frac{\left( \frac{W}{6} + \frac{\Delta W}{9} \right) L}{\frac{bh^2}{6}} = \frac{\left( W + \frac{2\Delta W}{3} \right) L}{bh^2} \quad (84)$$

また , 荷重点におけるたわみ  $y_p$  は (3) で求めたように重ねあわせを用いて ,

$$y_p = \frac{L^3}{81Ebh^3}(15W + 2\Delta W) \quad (85)$$

一方 , C 点での曲げモーメントは

$$M_c = \frac{WL}{6} \quad (86)$$

であるから , C 点での曲げ応力  $\sigma_c$  とひずみ  $\varepsilon_c$  との関係は (2) と同様に ,

$$\sigma_c = \frac{WL}{bh^2} = E\varepsilon_c \quad (87)$$

これより ,

$$\varepsilon_c = \frac{WL}{Ebh^2} \quad (88)$$

となる。

## 平成 20 年度

### 曲げ応力と曲げモーメントの関係 (難易度 : 基礎)

本解答集作成者が受験した年の問題です。私事ですが , 前日の夜にホテルで復習した内容でしたのでラッキーでした。ただし , この問題を初見で解くというのは難しいかと思ひ

ます。理工学科の専門科目では、こういった良く使用する公式の証明もおさえておきましょう。

(1)

$$\varepsilon_x = \frac{(R+z)d\theta - Rd\theta}{Rd\theta} = \frac{z}{R} \quad (89)$$

(2)

断面の中立軸から距離  $z$  の位置に微小面積  $dA$  をとると、 $dA$  に作用する力は、

$$\sigma_x dA = E\varepsilon_x dA = E \frac{z}{R} dA \quad (90)$$

となる。応力  $\sigma_x$  の横断面全体での積分値が 0 となるとの問題文の仮定より、

$$\int_A \sigma_x dA = \frac{E}{R} \int_A z dA = 0 \quad (91)$$

$$\int_A z dA = 0 \quad (92)$$

これより、中立軸の断面一次モーメントは 0 であることが示された。

(3)

$$\begin{aligned} M &= \int_A \sigma_x z dA = \frac{E}{R} \int_A z^2 dA = \frac{E}{R} \int_{-h/2}^{h/2} z^2 \cdot b dz \\ &= \frac{2E}{R} b \left[ \frac{z^3}{3} \right]_0^{h/2} = \frac{E}{R} \cdot \frac{bh^3}{12} \end{aligned} \quad (93)$$

(4)

$$M = \frac{E}{R} \int_A z^2 dA = \frac{EI_y}{R} \quad (94)$$

(5)

$$I_y = \int_A z^2 dA = \int_{-h/2}^{h/2} z^2 \cdot b dz = \frac{bh^3}{12} \quad (95)$$

(3) ~ (5) の並べ方の意味が私には良く理解できないのですが。(3) には他の解法をあてはめるべきなのではないでしょうか。ここで与えた解答では (3) ですでに (4), (5) が求まってしまっています。