

6.2

要素剛性方程式

仮想仕事の原理は、以下のとおりです（式(5.34)，式(5.37)再掲）。

$$\int_V [\sigma]^T [\delta \varepsilon] dV = \int_S [f]^T [\delta u] dS \quad (6.20)$$

$$\int_V [\varepsilon]^T [D][\delta \varepsilon] dV = \int_S [f]^T [\delta u] dS \quad (6.21)$$

これらを分割された1つの三角形要素に適用します。ただし、2次元の三角形要素に適用しますので、 V は三角形の面積に、 S は三角形の辺に対応します。式(6.21)の左辺のひずみを式(6.16)の関係を用いて、節点変位で表すと、

$$\begin{aligned} \int_V [\varepsilon]^T [D][\delta \varepsilon] dV &= \int_V ([B][u]^{(e)})^T [D][B][\delta u]^{(e)} dV \\ &= \int_V ([u]^{(e)})^T [B]^T [D][B][\delta u]^{(e)} dV \end{aligned}$$

となります。節点変位は、座標の関数でないので積分外に出すことができ、

$$\int_V [\varepsilon]^T [D][\delta \varepsilon] dV = ([u]^{(e)})^T \left(\int_V [B]^T [D][B] dV \right) [\delta u]^{(e)} \quad (6.22)$$

とすることができます。一方、式(6.21)の右辺の変位を節点変位で表すと、

$$\begin{aligned} \int_S [f]^T [\delta u] dS &= \int_S [f]^T [N]^{(e)} [\delta u]^{(e)} dS \\ &= \left(\int_S [f]^T [N]^{(e)} dS \right) [\delta u]^{(e)} \end{aligned} \quad (6.23)$$

となります。一方、辺上の単位面積あたりに働く力は、

$$[f] = \begin{bmatrix} f_x \\ f_y \end{bmatrix} \rightarrow [f]^T = [f_x, f_y]$$

であり、かつ

$$[N]^{(e)} = \begin{bmatrix} N_i & 0 & N_j & 0 & N_k & 0 \\ 0 & N_i & 0 & N_j & 0 & N_k \end{bmatrix}$$

ですから、

$$[f]^T [N]^{(e)} = [N_i f_x, N_i f_y, N_j f_x, N_j f_y, N_k f_x, N_k f_x] \quad (6.24)$$