

■はりの物理量

せん断力 $V = -\{f_V(x) + y_{Vp}(x)\}$

曲げモーメント $M = -\{f_M(x) + y_{Mp}(x)\}$

回転角 $\theta = \{f_\theta(x) + y_{\theta p}(x)\}/EI$

たわみ $w = \{f_w(x) + y_{wp}(x)\}/EI$

・荷重項 (等分布荷重 p , 集中荷重 P , 集中モーメント M_0): $f_V(x)$, $f_M(x)$, $f_\theta(x)$, $f_w(x)$

・特解 (単純ばり, 片持ちばり, 固定・ローラーばり, 両端固定ばり)

$y_{Vp}(x) = C_1, \quad y_{Mp}(x) = C_1x + C_2$

$y_{\theta p}(x) = \frac{C_1}{2}x^2 + C_2x + C_3, \quad y_{wp}(x) = \frac{C_1}{6}x^3 + \frac{C_2}{2}x^2 + C_3x + C_4$

荷重項		特解					
		係数	単純ばり	片持ちばり	固定・ローラーばり	両端固定ばり	
等分布荷重	$f_V(x)$	px	C_1	$-\frac{pL}{2}$	$-pL$	$-\frac{5pL}{8}$	$-\frac{pL}{2}$
	$f_M(x)$	$\frac{p}{2}x^2$	C_2	0	$\frac{pL^2}{2}$	$\frac{pL^2}{8}$	$\frac{pL^2}{12}$
	$f_\theta(x)$	$\frac{p}{6}x^3$	C_3	$\frac{pL^3}{24}$	0	0	0
	$f_w(x)$	$\frac{p}{24}x^4$	C_4	0	0	0	0
集中荷重	$f_V(x)$	$PH(x-a)$	C_1	$-\frac{bP}{L}$	$-P$	$-\frac{b(3L^2-b^2)P}{2L^3}$	$-\frac{b^2(3a+b)P}{L^3}$
	$f_M(x)$	$P(x-a)H(x-a)$	C_2	0	aP	$\frac{ab(L+b)P}{2L^2}$	$\frac{ab^2P}{L^2}$
	$f_\theta(x)$	$\frac{P}{2}(x-a)^2H(x-a)$	C_3	$\frac{ab(b+L)P}{6L}$	0	0	0
	$f_w(x)$	$\frac{P}{6}(x-a)^3H(x-a)$	C_4	0	0	0	0
集中モーメント	$f_V(x)$	$M_0\delta(x-a)$	C_1	$-\frac{M_0}{L}$	0	$-\frac{3a(L+b)M_0}{2L^3}$	$-\frac{6abM_0}{L^3}$
	$f_M(x)$	$M_0H(x-a)$	C_2	0	$-M_0$	$\frac{(L^2-3b^2)M_0}{2L^2}$	$\frac{b(2a-b)M_0}{L^2}$
	$f_\theta(x)$	$M_0(x-a)H(x-a)$	C_3	$\frac{(L^2-3b^2)M_0}{6L}$	0	0	0
	$f_w(x)$	$\frac{M_0}{2}(x-a)^2H(x-a)$	C_4	0	0	0	0

※ $\delta(x)$: デルタ関数, $H(x)$: ヘビサイド関数, $L = a + b$