膜面のしわ波発生を考慮した振動解析

藤井淳一*1

梗

概

膜構造は荷重による変形が比較的大きいため、解析に幾何学的非線形解析が要求されること に加え、大振幅振動時には膜材料が圧縮力を負担しないため膜面のしわ波発生を考慮した解析 が必要となるなど、その動的挙動を正確に把握することは困難である。本論文では、膜構造の これらの特性を考慮したシミュレーションによる非線形振動解析を行うことにより、サスペン ション膜構造の基礎的振動特性、及び膜面のしわ波発生が振動性状に与える影響についての把 握を試みる。

1. はじめに

膜構造は、大空間構造物における架構法として極め て有効、かつ経済的な構造法であるが、逆にその軽量 性及び剛性の低さのため他の構造ではあまり問題とは ならない耐風問題、それに伴う振動問題の考慮が必要 となる。膜構造は、荷重による変形が比較的大きいた め、解析に幾何学的非線形解析が要求されることに加 え、膜材料が圧縮力を負担しないため起こる膜面の局 部座屈現象であるしわ波の発生を考慮した解析が必要 となるなど、その動的挙動を正確に把握することは困 難である。しかし、コンピュータの進歩により数値計 算の容易になった今日、構造物としての工学的信頼性 を高めるためにも非線形理論に基づく解析が動的解析 においても必要であり、また大規模構造物になるほど その振動特性を十分に把握することが重要となる。

本研究では、 膜材料を構造主体として用い、基本形 態を吊り構造として、 膜面に初期張力を導入すること により構造の安定をはかるサスペンション膜構造、特 にその雛形としてHP型サスペンション膜構造を取り 上げ、前述のような膜構造としての特性を考慮したシ ミュレーションによる非線形振動解析を行う。これに より、サスペンション膜構造の基礎的振動特性、及び 膜面のしわ波発生が振動性状に与える影響について把 握することをその目的とする。

2. 解析方法

本研究では、サスペンション膜構造における減衰力 及び加振力の作用しない自由振動の解析を、三角形要 素有限要素法に基づく数値解析により行う。

多自由度系の非減衰自由振動の運動方程式は、マト リックスを用いると

という2階の微分方程式となる。この式の第1項は加

*1 北陸電力(株)

速度に抵抗して働く慣性力、第2項は変位に抵抗して 働く復元力を表している。

振動解析を行う場合には、式(1)のような微分方程式 を解くことになるが、本研究では振動解析法として、 固有振動の重ね合わせにより動的応答を求めるモード 解析(線形解析)、微小時間ごとに系の運動を線形理 論に基づき近似的に計算するシミュレーション線形解 析、及び幾何学的非線形理論に基づいたシミュレーシ ョン非線形解析の3種類の解析を行う。

また、モード解析を行うために必要となる固有値解 析には一般化ヤコビ法を用い、シミュレーション解析 にはニューマークのβ法を用いる。

ニューマークの β 法とは、微分方程式を数値的に解 くために考案された公式の一つである線形加速度法を 一般化したもので、次のような近似式を用いて動的応 答計算を行う解析法である。

 $u (t+\Delta t) = u (t) + \Delta t \dot{u} (t) + {(\Delta t)^{2}/2} \ddot{u} (t)$ $+ \beta (\Delta t)^{2} {\vec{u} (t+\Delta t) - \vec{u} (t)} (2)$

 $\dot{\mathbf{u}}(\mathbf{t}+\Delta \mathbf{t}) = \dot{\mathbf{u}}(\mathbf{t}) + \Delta \mathbf{t} \{ \ddot{\mathbf{u}}(\mathbf{t}) + \ddot{\mathbf{u}}(\mathbf{t}+\Delta \mathbf{t}) \} / 2 \quad (3)$

ここに、 Δ tはシミュレーションを行うときの時間間 隔を示し、 β は公式の性質を調節するためのパラメー タである。本研究では、 $\beta = 1/6$ に固定して用いる。こ のとき、微小時間 Δ tの間の加速度は、線形に変化す るものと仮定したことになる。

質量マトリックスの作成には、各要素における膜材 料の分布質量を、その要素に属する節点に等分に振り 分けた集中質量に換算するランプト・マス法を用いる。 なお、本研究では工学単位を使用するため、質量(kg) には重量(kgf)を重力加速度g(9.8m/s²)で除した値を 用いる。

剛性マトリックスは、線形解析であるモード解析及 びシミュレーション線形解析においては、静的な線形 微小変位解析における弾性剛性マトリックスと幾何剛 性マトリックスを足し合わせて作成する。また、シミ ュレーション非線形解析においては、膜構造の幾何学 的非線形性を考慮して剛性マトリックスを作成する。 線形微小変位解析における弾性剛性マトリックスは、 変位に関する項を含まないので、初期つり合い形状に おいてその剛性マトリックスを作れば、シミュレーシ ョン解析においてもマトリックスを作り替える必要は ないが、幾何学的非線形性を考慮した場合には、弾性 剛性マトリックスが変位に関する項を含むことになる ので、シミュレーション解析の微小時間ごとにマトリ ックスを作り替えることとなる。

また、膜材料は実用的な意味で圧縮、曲げには抵抗 し得ない材料と考えられるため、解析上圧縮が生じた としても実際にはその部分はしわとなる。これは局部 的な座屈現象でリンクリング問題といわれるが、膜構 造の解析では静的・動的解析ともこのしわの考慮が重 要な課題となる。本研究では、シミュレーション非線 形解析において、その微小時間間隔ごとにすべての要 素についてリンクリングのチェックを行いながら剛性 マトリックスを作り替えることにより、膜面のしわ波 発生に対処する。この方法により、振動中に一度リン クリングの発生した要素が、形態の変化により再度張 力状態に戻った場合への対応も可能となる。

このような操作を任意の希望する時刻まで逐次続け ていくことにより、膜面のしわ波発生を考慮した非線 形振動解析となる。

なお、本研究においては、膜材料及びケーブル材料 は張力が生じている間は常に弾性範囲で、応力とひず みは線形関係にあるものと仮定して数値解析を行う。

3. 平面膜の横振動

一般の膜面についてその振動の解を理論的に求める ことは不可能であるが、初期張力の与えられた平面膜 の場合には、理論解を求めることができる。ゆえに、 本研究ではまず最初に、平面矩形膜について三角形要 素有限要素法による非線形振動解析を行い、その数値 解析解と理論解とを比較し、非線形振動解析の有効性 についての検討を行う。

ただし、この理論は線形理論であり、次のような仮 定に基づいている。すなわち、膜は十分に曲がりやす く、かつ曲げによる反発力をもたず、材質も厚さも一 様な無限に薄い板であるとし、すべての方向に一様な 張力で引っ張られていて、振動中の微小なひずみによ って張力は変化しないものとする。



図1 4辺固定の平面矩形膜

このとき、4辺固定の平面矩形膜において、外力の 働かない自由振動時の膜面変位の理論解は次のような 式で示される。

 $Z = (\alpha_{mn} \cos \omega_{mn} t + \beta_{mn} \sin \omega_{mn} t) \sin \frac{m \pi x}{a} \sin \frac{n \pi y}{b}$ ただし $\omega_{mn} = \pi \sqrt{T_0 \{(m/a)^2 + (n/b)^2\}/\rho}$ (4) ω : 角振動数 (rad/sec.) T_0: 初期張力 ρ : 質量密度 a,b: 矩形膜のx,y方向幅 m,n: (m,n)モードの固有振動 α,β : 初期条件より決定する積分定数

この理論解と本研究の三角形要素有限要素法による 非線形振動解析解との比較を行うため、有限要素分割 した平面膜の各節点に、次式のように示される初速度 を与え、(1,1)モードの振動を発生させる。

図2 平面膜の三角形要素分割

4.0 m

三角形要素32分割

$$\dot{u} = V_{o} \sin \frac{\pi x}{a} \sin \frac{\pi y}{b}$$
(5)



膜重量	•	9.8	kgf/m^{2}
初期張力	:	1.0	kg/m
x 方向引張剛性	:	1.0	kg∕m
y 方向引張剛性	:	1.0	kg∕m
x 方向ポアソン比	:	0.0	
y 方向ポアソン比	:	0.0	
せん断剛性	:	0.0	kg/m

線形理論解と数値解析解との比較結果は、以下のようになる。

初速度 V。 (m/sec.)	線形理論解	三角形要素 32分割	三角形要素 128分割	7{75.7541979 要素 *
1.0×10 ^{-s}		5.80	5.69	5.761
1.0×10-4		5.80	5.69	5.763
1.0×10^{-3}		5.80	5.69	5.763
1.0×10^{-2}		5.80	5.69	5.763
1.0×10^{-1}	5.656	5.79	5.68	5.744
1.0		5.20	5.07	4.782
2.0		4.34	4.21	3.834
3.0		3.77	3. 64	3.316
4.0		3.36	3.25	3.045

* 文献(1)より抜粋

表1 各初速度における周期(sec.)



図3 膜面中心点の一般化変位(128分割)





三角形要素128分割

図4 平面膜の振動形態(Vo=4.0 m/sec.) P:周期

初速度 V。 (m/sec.)	線形理論解	三角形要素 32分割	三角形要素 128分割	7イリハ・ラメトリック 要素 *
1.0×10 ⁻⁵	1.4595×10-*	9.2782×10 ^{-s}	9.1006 \times 10 ⁻⁶	9.6484×10-*
1.0×10-4	1.4595×10-*	9.2782×10-5	9.1006×10 ⁻⁵	9.6408×10 ⁻⁵
1.0×10^{-3}	1.4595×10-3	9.2782×10-*	9.1006×10-4	9.6408×10-*
1.0×10^{-2}	1.4595×10-2	9.2531×10 ⁻³	9.0740×10-3	9.6406×10-3
1.0×10^{-1}	1.4595×10-1	9.2338×10-2	9.0568×10 ⁻²	9.6940×10 ⁻³
1.0	1.4595	8.8166×10 ⁻¹	8.6808×10 ⁻¹	8.2827×10 ⁻¹
2.0	2.9191	1.6079	1.5953	1.4084
3.0	4.3786	2.1970	2.1961	1.8717
4.0	5.8382	2.6939	2.7090	2.2703

* 文献(1)より抜粋

表2 各初速度における最大変位・振幅(m)



解析結果より本モデルでは初速度 V₀=1.0(m/sec.) から非線形性が強く現れてくる。それ以下の微小振動 と考えられる範囲では、周期、振動数、及び振幅とも 理論解と数値解析解とはよく一致する。すなわち、微 小振動時には線形理論が適用できるといえる。しかし いったん非線形性が現れ始めるとその変化は急激であ り、線形理論とはかけ離れた結果となる。これは線形 理論に基づいた数値解析であるモード解析、及びシミ ュレーション線形解析においても同様のことが予想で きるため、大振幅振動時には非線形振動解析が必要で あると考えられる。

また、本解析では解析モデルを文献(1)と同様なモデ ルに設定し、文献(1)の数値解析解との比較も行った。 文献(1)では、有限要素として12節点の四辺形アイソパ ラメトリック要素(3次要素)を用い、シミュレーシ ョン解析として、中心差分法を用いている。

解析結果は、周期及び振動数に関しては非常に近い 値となったが、最大変位・振幅に関しては多少違いが 現れた。また全般的に、三角形要素よりもアイソパラ メトリック要素の方が非線形性が強く現れる傾向とな っている。

以上の解析結果は、採用している有限要素に限って の材料定 みれば、自由節点数が同数の場合、アイソパラメトリ ック要素の方が膜面の形状をよりよく近似できること から、三角形要素よりも実状に近い高級な方法といえ るが、シミュレーション解析法に限れば陽解法である

中心差分法よりも、本研究で採用している陰解法であ るニューマークのβ法の方が高級な解析法といえる。 したがって、非線形性が強く現れる大振幅振動時にお いては、どちらの数値解析解が実際のよりよい近似で あるかは、この解析結果だけからでは判断できない。 しかし、振動数・周期・振幅ともその傾向は非常によ く似たものとなるので、非線形振動解析としての有効 性は共に確認できる。

以上のように、平面矩形膜の振動解析結果より、本 研究で採用している、三角形要素有限要素法によるシ ミュレーション非線形振動解析の検証及び有効性が確 認できた。

4. HP型サスペンション膜構造の振動特性

一般的なサスペンション膜構造の雛形として、吊り 方向と押え方向の2方向に相反する曲率をもつHP型 サスペンション膜構造を取り上げ、その非減衰自由振 動の解析をモード解析、シミュレーション線形解析、 シミュレーション非線形解析により行う。この数値解 析により、サスペンション膜構造の基礎的振動特性の 把握を試みる。



図6 HP型サスペンション膜構造

解析モデルは、図6のように3次元空間内に存在す る境界部固定のHP型サスペンション膜構造を考え、 振動解析は、曲面の対称性を利用して、全曲面の1/4部 分についてのみ行う。また、解析モデルは、サスペン ション膜構造としての種々の設計条件を考慮して、サ グ・ライズ比及び初期張力の違いにより9タイプのモ デルを設定する。なお、膜材料は等方性材料とし、そ の材料定数等は以下のように定める。

引張剛性	;	40000.0	kg/m
ポアソン比	:	0.25	
せん断剛性	:	16000.0	kg/m
膜重量	:	2.0	kgf/m²

-16-

解析モデル	サグ・ライズ比	初期張力(kg/m)
Туре-А	1/20	100.0
Type-B	1/20	500.0
Type-C	1/20	1000.0
Type-D	2/20	.100.0
Type-E	2/20	500.0
Type-F	2/20	1000.0
Type-G	3/20	100.0
Type-H	3/20	500.0
Туре- I	3/20	1000.0

表3 解析モデルタイプ表

以上の各解析モデルにおいて、初期条件として初期 変位を与えることにより、膜面に振動を発生させる。 初期変位は、HP型サスペンション膜構造の曲面中心 点を上方に強制変位させることとし、その他の節点の 初期変位量は幾何学的非線形性を考慮した静的解析 (応力・変形解析)により求める。

4.1 形態条件の違いによる振動性状

サスペンション膜構造としての形態条件(初期変位 量、サグ・ライズ、初期張力、膜重量、スパン、境界 条件)の違いによる振動性状への影響について、以下 のことが把握できた。

なお、以下に示す変位時刻歴グラフは、HP型サス ペンション膜構造の曲面中心点のz方向変位動を示し、 張力変動グラフは、曲面中心部膜要素の張力の変動を 示す。





HP型サスペンション膜構造では、曲面中心点の初 期変位量が大きいほど、非線形性が強く現れる。特に 本解析モデルでは、初期変位量がスパン比1/100程度で



線形解析(モード解析・シミュレーション線形解析) と非線形解析(シミュレーション非線形解析)の波形 の違いが大きくなる。すなわち、本解析モデルのよう なサスペンション膜構造では、線形解析の適用可能範 囲(微小振動と考えられる範囲)が非常に小さいとい える。また、初期変位量が大きいほど振動数は増加し、 振幅は大きくなる。



図11 Type-G 初期変位:スパン比 1/400

H P 型サスペンション膜構造では、サグ・ライズが 大きいほど非線形性が強く現れる。また、サグ・ライ ズが大きくなるほど振動数は増加し、振幅は大きくな る。膜張力は、サグ・ライズが大きいほどその変動が 激しくなる。すなわち、張力変動が激しいほど復元力 の変化も大きくなるため、非線形性が強く現れるとい える。

初期張力の影響については、その値が小さいほど変 位動の非線形性が強く現れる。すなわち、初期変位量 及びサグ・ライズが同じ場合、初期張力が十分に大き いときには線形解析と非線形解析の違いは小さく、初 期張力が小さいほどその違いが大きくなる。これは初



期張力が十分に大きい場合には、節点の変位動による 膜要素の張力変動が、初期張力に比べて相対的に小さ な値となるため、線形解析との違いが小さくなるもの と考えられる。逆に初期張力が小さい場合には、膜要 素の張力変動が、初期張力に比べ相対的に大きな値と なるため、非線形性が強く現れるものと考えられる。

また、初期張力が大きいほど、振動数は高く、振幅 は小さくなる傾向にある。すなわち、初期張力が大き いほど、振幅の小さな振動数の高い振動となり、初期 張力が小さいほど、振幅の大きな振動数の低い振動と なる。

膜重量が軽いほど振動数は増加するが、振幅にはほ とんど影響しない。また、振動波形や張力変動波形そ のものは、膜重量の違いにほとんど関係なく非常によ く似た形となり、周期の違いのみが現れる。

HP型サスペンション膜構造では、そのスパンが大 きいほど振動数は減少する。また、張力変動はスパン が大きいほど、節点の変位動による膜要素のひずみが 相対的に小さなものとなるので、その変化は小さい。



HP型サスペンション膜構造において、その境界条 件がケーブルの場合には、境界部固定の場合に比べ、 構造全体としての剛性が低くなるので、振動数は減少 し、膜面のしわ波が発生しやすくなる。また、微小振 動時には、境界条件の違いは振動波形にほとんど影響 を与えないが、振幅が大きな振動になるほどその影響 が強く現れる。

4.2 膜面のしわ波発生を考慮した振動性状

H P 型サスペンション膜構造の大振幅振動時におい て、膜面のしわ波(しわ状局部座屈)発生を考慮した 非線形振動解析を行うことにより、以下のことが把握 できた。



-18-

膜面のしわ波発生を考慮した非線形振動解析を行う と、しわ波発生を考慮せず膜要素における圧縮応力発 生を許容した場合に比較して、形態条件に関係なく、 振動数は増加傾向となる。なお、振幅にはほとんど違 いは現れない。

大振幅振動時には、初期張力が小さいほど膜面のし わ波が発生しやすく、しわ波発生を考慮した場合とし ない場合の波形の違いが大きくなる。また、サグ・ラ イズが大きいほど振動波形が不安定な形となり、しわ 波発生考慮の有無による波形の違いが大きくなる。こ のように波形の違いが大きく現れるのは、初期張力が 小さく、サグ・ライズが大きいという条件が、膜面の しわ波の発生しやすい条件であるからと考えられる。

基本的には、微小振動時の形態条件の違いによる振 動性状への影響は、大振幅振動の場合にも同様に現れ る。すなわち、初期張力が大きくなるほど振動数が高 くなり、サグ・ライズが大きくなるほど振動数が高く なるなどの形態条件の影響が大振幅振動時にも同様に 現れる。

また張力変動は、初期変位量がスパン比1/10程度の 大振幅振動では、その変動が非常に激しくなる。その 中でも特に、初期張力が大きく、サグ・ライズが大き いほど張力変動は激しくなる。

4.3 膜材料異方性の影響

H.P型サスペンション膜構造における膜材料異方性 が、その振動性状に与える影響について以下のことが 把握できた。ただし本研究では、膜材料の縦糸方向を HP曲面の吊り方向とした場合と押え方向とした場合 の比較を行った。また、各材料定数は以下のように定 める。

 は糸方向引張剛性: 20000.0 kg/m 縦糸方向ポアソン比: 0.30 は糸方向ポアソン比: 0.15 せん断剛性: 1000.0 kg/m 	縦糸方向引張剛悟	ŧ :	40000.0	kg/m
 縦糸方向ポアソン比: 0.30 横糸方向ポアソン比: 0.15 せん断剛性: 1000.0 kg/m 	橫糸方向引張剛悟	ŧ :	20000.0	kg/m
 歳糸方向ポアソン比: 0.15 せん断剛性 : 1000.0 kg/m	縦糸方向ポアソン	/比:	0.30	
せん断剛性 : 1000.0 kg/m	横糸方向ポアソン	/比:	0.15	
	せん断剛性	:	1000.0	kg/m

なお、縦糸方向の違いは、

異方性1: 膜材料の縦糸方向がHP曲面の吊り方向 異方性2: 膜材料の横糸方向がHP曲面の押え方向 のように示す。

膜材料を等方性材料として解析を行った場合には、 曲率方向による変位動及び張力変動への影響はほとん



図20 Type-D 初期変位:スパン比 1/10

ど現れないが、膜材料の異方性を考慮した場合には、 振動波形、張力変動とも引張剛性の大きな値の方向の 影響を強く受ける。すなわち、吊り方向の引張剛性が 大きい場合には、初期つり合い形状である平衡点より も上側で振動を繰り返すが、押え方向の剛性が大きい 場合には、平衡点よりも下側で振動を繰り返す。ただ し、微小振動の場合には膜材料異方性の方向による影 響はほとんど現れない。



図21 Type-D 初期変位:スパン比 1/10

また、膜材料の材料異方性を考慮した場合には、膜 材料を等方性材料とした場合に比べ、振動波形が複雑 となり、膜面のしわ波発生を考慮するかしないかによ り、波形の違いが大きくなる。膜材料を等方性材料と した場合には、しわ波発生を考慮せず圧縮応力発生を 許容した解析を行い、その結果からしわ波発生時の振 動性状を類推することはある程度可能であるが、材料 異方性の場合には不可能であると考えられる。すなわ ち、膜材料の異方性を考える場合、大振幅振動時には 膜面のしわ波発生を考慮した解析が必要であるといえ る。 5. シミュレーションによる振動の視覚化

シミュレーション解析では、微小時間ごとにすべて の節点の変位を同時に計算していくことになるので、 数値解析結果をもとに膜面の振動形態を視覚的にとら えることが可能となる。特に、膜面のしわ波発生状況 を把握する場合には、振動の視覚化が有効な手段とな る。

図22は、ケーブル境界HP型サスペンション膜構造 における非減衰自由振動の振動形態を0.02(sec.)ごと にプロットアウトさせ、しわ波発生要素を表示したも のである。

この図22より、大振幅振動時の膜面のしわの発生状 況がよくわかる。膜面のしわ波は、本解析モデルのよ うなHP曲面の大振幅振動時には、吊り方向、押え方 向などにほとんど関係なく大領域で発生している。こ れは、本解析では非減衰自由振動を考えているため、 特に膜面のしわ波発生状況が複雑になっているともい える。

6. まとめ

本研究では、サスペンション膜構造、特にその難形 としてHP型サスペンション膜構造の振動解析を行う ことにより、前述のような基礎的振動特性を把握する ことができた。

また、本研究を通して最も重要であると考えられる 点は、膜構造の動的解析における非線形振動解析、及 び膜面のしわ波発生を考慮した解析の必要性である。 線形解析であるモード解析は、固有振動数や固有モー ドが求まるので振動性状の一般的な見通しが非常によ く、計算時間が短いため手軽に実施できる。しかしな がら本研究の数値解析結果からは、膜構造においては 微小振動と考えられる範囲、すなわち線形解析の適用 可能範囲が非常に小さい、という結果を得た。このた め、膜構造が変形の比較的大きな構造物であることを 考え合わせると、サスペンション膜構造の動的挙動を 正確に把握するためには、非線形振動解析が必要であ ると考えられる。

特に、 膜材料の異方性を考慮した場合には、 膜面の しわ波発生を考慮するかしないかにより、振動波形の 違いが大きくなることから、 膜構造の動的解析におい ては、 膜面のしわ波発生を考慮した非線形振動解析が 必要であると考えられる。

また、サスペンション膜構造の振動解析における今



ヨンクリング発生要素 1/4曲面のみ表示
 図22 振動形態(変位は1.5倍に拡大)

後の課題及び問題点としては、

- ① シミュレーション非線形振動解析の計算時間.
- ② しわ波発生要素の応力再評価の問題.

③ 三角形要素の分割数及び採用有限要素の種類. などが考えられる。

以上、本研究ではサスペンション膜構造の雛形とし て、HP型サスペンション膜構造の基礎的振動特性の 把握を試みたが、本研究の設定モデルによる解析結果 が実際のサスペンション膜構造の振動特性のすべてを 表しているとは考えられない。また、把握した振動特 性が、この設定モデル特有の特性だけであり、実構造 物には現れない現象である可能性もある。しかし、サ スペンション膜構造はその膜面がどのような複雑な曲 面形状であろうとも、局所的には必ず2方向に相反す る曲率をもつ曲面であり、その相反する曲率方向に張 力が導入されることにより安定した構造となる。この ため、吊り方向と押え方向の2方向に相反する曲率を もつ、最も基本的な曲面形態であるHP型サスペンシ ョン膜構造の振動性状を詳細に調べることによって、 サスペンション膜構造全般における振動性状の一部分 を把握することができたと考える。

[参考文献]

- S.E.Benzley / S.W.Key "Dynamic Response of Membranes with Finite Elements" ASCE Journal of the Engineering Mechanics Div. EM3, 1976
- 2) O. C. Zienkiewicz 著 吉識雅夫 山田嘉昭 監訳 「基礎工学におけるマトリックス有限要素法」 培風館 1975
- 3) 三本木茂夫 吉村信敏 「有限要素法による構造解 析プログラム」 培風館 1970
- 4) 戸川隼人 「有限要素法による振動解析」
 サイエンス社 1975
- 5) 大崎順彦 「振動理論」 建築構造学大系24
 彰国社 1980
- 6)徳岡辰雄「工学基礎振動論」 サイエンス社 1984
- 石井一夫 「 膜構造の応力・変形解析概説」 膜構 造研究論文集¹90 (社)日本膜構造協会 1990
- 8) 佐々木直也 「部材のたるみを考慮した膜構造の動 的応答」 膜構造研究論文集'89 (社)日本膜構造 協会 1989

DYNAMIC ANALYSIS OF MEMBRANE STRUCTURES IN CONSIDERATION OF WRINKLING

Junichi FUJII *1 Kazuo ISHII *2

SYNOPSIS

Membrane structures have many special problems from their special structural characteristics. One problem is that geometrical nonlinearity should be considered in the static and dynamic analysis because large deformation is generated from their flexible characteristics. The other problem is that wrinkling occurs occasionally because membrane elements can not transmit compressive forces. In this paper, the nonlinear dynamic analysis of suspension membrane structures is conducted in consideration of these two problems. The Newmark' β method is applied for the time integration. As a results, the basic characteristics of the vibration and the effects of the wrinkling phenomena on the vibration have been grasped.

*1 Hokuriku Electric Power Company

*2 Dr.-eng., Prof. of Yokohama National University