

ラーメンの曲げモーメント公式集

両脚鉸端矩形ラーメン																														
<p>$k = \frac{I_2}{I_1} \cdot \frac{h}{l}, N = 2k + 3$</p> <p>(註) 下式のMの正負は内側引張のときを正としてある。</p>				$M_C = -\frac{Pab}{l} \left[\frac{1}{N_1} - \frac{b_1 - a_1}{2N_2} \right]$ $V_A = P \cdot b_1 \left[1 + \frac{a_1(b_1 - a_1)}{N_2} \right], V_D = P - V_A$ $H_A = H_D = \frac{3Pab}{2lhN_1}$																										
<p>$M_B = M_C = -\frac{wl^2}{4N}$</p> <p>$V_A = V_D = \frac{wl}{2}, H_A = H_D = \frac{M_B}{h}$</p>		<p>$M_B = -M_C = \frac{Ph}{2}$</p> <p>$V_A = V_D = \frac{Ph}{l}, H_A = H_D = \frac{P}{2}$</p>		<p>$M_A = \frac{wh^2}{4} \left[-\frac{k+3}{6N_1} - \frac{4k+1}{N_2} \right]$</p> <p>$M_B = \frac{wh^2}{4} \left[-\frac{k}{6N_1} + \frac{2k}{N_2} \right]$</p> <p>$M_D = \frac{wh^2}{4} \left[-\frac{k+3}{6N_1} + \frac{4k+1}{N_2} \right]$</p> <p>$M_C = \frac{wh^2}{4} \left[-\frac{k}{6N_1} - \frac{2k}{N_2} \right]$</p> <p>$H_D = \frac{wh(2k+3)}{8N_1}, H_A = (wh - HD)$</p> <p>$V_A = V_D = \frac{wh^2k}{lN_2}$</p>																										
<p>$M_B = M_C = -\frac{Pab}{l} \cdot \frac{3}{2N}$</p> <p>$V_A = \frac{Pb}{l}, V_D = \frac{Pa}{l}, H_A = H_D = -\frac{M_B}{h}$</p>		<p>$a_1 = \frac{a}{h}, b_1 = \frac{b}{h}$</p> <p>$X_1 = \frac{P \cdot c}{2N_1} [1 + 2b_1 k - 3b_1^2 (k+1)]$</p> <p>$X_2 = \frac{P \cdot cka_1(3a_1 - 2)}{2N_1}, X_3 = \frac{3P \cdot cka_1}{N_2}$</p> <p>$M_A = X_1 - \left(\frac{P \cdot c}{2} - X_3 \right), M_B = X_2 + X_3$</p> <p>$M_D = X_1 + \left(\frac{P \cdot c}{2} - X_3 \right), M_C = X_2 - X_3$</p> <p>$H_A = H_D = \frac{P \cdot c}{2h} + \frac{X_1 - X_2}{h}, V_D = \frac{2X_3}{l}, V_A = P - V_D$</p> <p>$ME_A = M_A - H_A \cdot a, ME_B = M_B + H_D \cdot b$</p>		<p>$M_B = \frac{wh^2}{4} \left(-\frac{k}{2N} + 1 \right), H_D = -\frac{M_C}{h}$</p> <p>$M_C = \frac{wh^2}{4} \left(-\frac{k}{2N} - 1 \right), H_A = (wh - H_D)$</p> <p>$V_A = V_B = \frac{wh^2}{2l}$</p>																										
<p>$M_B = \frac{P \cdot c}{2} \left(\frac{3a_1^2 - 1}{N} k + 1 \right), a_1 = \frac{a}{h}$</p> <p>$M_C = \frac{P \cdot c}{2} \left(\frac{3a_1^2 - 1}{N} k - 1 \right)$</p> <p>$H_A = H_D = -M_C/h, V_D = \frac{P \cdot c}{l}, V_A = P - V_D$</p> <p>$ME_A = -H_A \cdot a, ME_B = P \cdot c - H_A \cdot a$</p>		<p>両脚鉸山型ラーメン(1/2)</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>構の形状</th> <th>柱頭の断面二次モーメント</th> <th>柱の断面二次モーメント</th> <th>k</th> <th>k₀</th> <th>註</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>変断面 非充腹材</td> <td></td> <td>I_o</td> <td>$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^2 I_o$</td> <td>$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$</td> <td>$k_o = 3k$</td> <td rowspan="3">但し $k_o = \frac{I_B}{I_o} \cdot \frac{h}{S}$ である</td> </tr> <tr> <td>変断面 充腹材</td> <td></td> <td>I_o</td> <td>$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^3 I_o$</td> <td>$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$</td> <td>$k_o = 3 \log \frac{h}{h \cdot k}$</td> </tr> <tr> <td>等断面</td> <td></td> <td>I_o</td> <td>$I_c = I_o$</td> <td>$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$</td> <td>$k_o = k$</td> </tr> </tbody> </table>				構の形状	柱頭の断面二次モーメント	柱の断面二次モーメント	k	k ₀	註	変断面 非充腹材		I_o	$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^2 I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = 3k$	但し $k_o = \frac{I_B}{I_o} \cdot \frac{h}{S}$ である	変断面 充腹材		I_o	$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^3 I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = 3 \log \frac{h}{h \cdot k}$	等断面		I_o	$I_c = I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = k$
構の形状	柱頭の断面二次モーメント	柱の断面二次モーメント	k	k ₀	註																									
変断面 非充腹材		I_o	$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^2 I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = 3k$	但し $k_o = \frac{I_B}{I_o} \cdot \frac{h}{S}$ である																								
変断面 充腹材		I_o	$I_c = \left(\frac{y}{h} \right)^3 I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = 3 \log \frac{h}{h \cdot k}$																									
等断面		I_o	$I_c = I_o$	$\frac{I_B}{I_o} = \frac{h}{S}$	$k_o = k$																									
<p>両脚固定矩形ラーメン</p> <p>$k = \frac{I_2}{I_1} \cdot \frac{h}{l}, N_1 = k + 2, N_2 = 6k + 1$</p> <p>(註) 下式のMの正負は内側引張のときを正としてある。</p>		<p>$M_A = M_D = \frac{wl^2}{12N_1}, M_B = M_C = -\frac{wl^2}{6N_1} = -2M_A$</p> <p>$V_A = V_D = \frac{wl}{2}, H_A = H_D = \frac{3M_A}{h}$</p>		<p>式中k₀の値は、上欄中のそれぞれのk₀の値による</p> <p>$H_A = H_E = H = \frac{wl^2}{64} \frac{8h + 5f}{h^2(3+k_o) + f(3h+f)}$</p> <p>$V_A = \frac{3}{8} wl, V_E = \frac{1}{8} wl$</p> <p>$M_B = M_D = -H \cdot h$</p> <p>$M_C = -H(h+f) + \frac{wl^2}{16}$</p>																										
<p>$M_A = -\frac{Ph}{2} \cdot \frac{3k+1}{N_2}, M_B = \frac{Ph}{2} \cdot \frac{3k}{N_2}$</p> <p>$M_D = \frac{Ph}{2} \cdot \frac{3k+1}{N_2}, M_C = \frac{Ph}{2} \cdot \frac{3k}{N_2}$</p> <p>$H_A = H_D = \frac{P}{2}, V_A = V_D = \frac{2M_B}{l}$</p>		<p>$a_1 = a/l, b_1 = b/l$</p> <p>$M_A = \frac{Pab}{l} \left(\frac{1}{2N_1} - \frac{b_1 - a_1}{2N_2} \right)$</p> <p>$M_B = \frac{Pab}{l} \left(\frac{1}{N_1} + \frac{b_1 - a_1}{2N_2} \right)$</p> <p>$M_D = \frac{Pab}{l} \left(\frac{1}{2N_1} + \frac{b_1 - a_1}{2N_2} \right)$</p>		<p>$H_E = H = \frac{wf}{16} \frac{8h^2(3+k_o) + 5f(4h+f)}{h^2(3+k_o) + f(3h+f)}$</p> <p>$H_A = wf - H, V_A = V_E = \frac{wf}{l} \left(h + \frac{f}{2} \right)$</p> <p>$M_D = -Hh, M_B = HAh$</p> <p>$M_C = -H(h+f) + \frac{wf(2h+f)}{4}$</p>																										