

## Chapter 3

### 境界要素法

ここでは次式のような内部問題における波動場の積分方程式表示を用いて、境界要素法について整理する。

$$\int_{\Gamma} [G_{mk}(\mathbf{x}|\boldsymbol{\xi}, \omega) T_m(\boldsymbol{\xi}, \mathbf{n}, \omega) - H_{mk}(\mathbf{x}|\boldsymbol{\xi}, \mathbf{n}, \omega) u_m(\boldsymbol{\xi}, \omega)] d\Gamma(\boldsymbol{\xi}) = \frac{1}{2} u_k(\mathbf{x}, \omega) \quad (3-1)$$

ここに観測点  $\mathbf{x}$  は、弾性体表面上にある。

図3-1に示すように弾性体表面  $\Gamma$  を  $N$ 個の要素で離散化し、それぞれの要素を  $\Gamma_1, \Gamma_2, \dots, \Gamma_N$

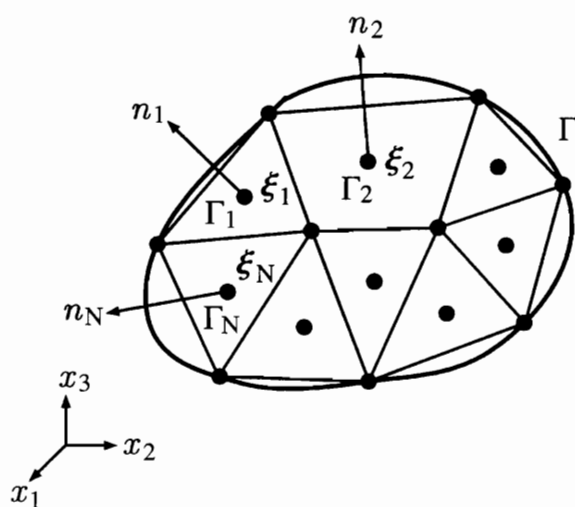


図3-1 波動場の内部問題における弾性体表面の離散化とその記号

とする。そしてこれらの各要素上において、変位と表面応力は一様に分布するものとする。このように表面を離散化すると、上式の積分方程式は次式のような  $3N$ 個の未知数から成る含む連立1次方程式として表すことができる。

$$[G]\{T_{\Gamma}\} - [H]\{u_{\Gamma}\} = \frac{1}{2}\{u_{\Gamma}\} \quad (3-2)$$

ここに、

$$\{\mathbf{u}_\Gamma\} = \{\mathbf{u}(\boldsymbol{\xi}_1), \mathbf{u}(\boldsymbol{\xi}_2), \dots, \mathbf{u}(\boldsymbol{\xi}_N)\}^T = \begin{Bmatrix} u_1(\boldsymbol{\xi}_1) \\ u_2(\boldsymbol{\xi}_1) \\ u_3(\boldsymbol{\xi}_1) \\ u_1(\boldsymbol{\xi}_2) \\ u_2(\boldsymbol{\xi}_2) \\ u_3(\boldsymbol{\xi}_2) \\ \vdots \\ \vdots \\ u_1(\boldsymbol{\xi}_N) \\ u_2(\boldsymbol{\xi}_N) \\ u_3(\boldsymbol{\xi}_N) \end{Bmatrix} \quad (3-3a)$$

$$\{\mathbf{T}_\Gamma\} = \{\mathbf{T}(\boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1), \mathbf{T}(\boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2), \dots, \mathbf{T}(\boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N)\}^T = \begin{Bmatrix} T_1(\boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) \\ T_2(\boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) \\ T_3(\boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) \\ T_1(\boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) \\ T_2(\boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) \\ T_3(\boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) \\ \vdots \\ \vdots \\ T_1(\boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) \\ T_2(\boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) \\ T_3(\boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) \end{Bmatrix} \quad (3-3b)$$

ここに表面応力  $T_m(\boldsymbol{\xi}, \mathbf{n}, \omega)$  は、各要素の単位鉛直ベクトル  $\mathbf{n}_j$  の関数である。また、

$$[\mathbf{H}] = \begin{bmatrix} \int_{\Gamma_1} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_1, \mathbf{n}_1) d\Gamma \\ \int_{\Gamma_1} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_2, \mathbf{n}_2) d\Gamma \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ \int_{\Gamma_1} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_N, \mathbf{n}_N) d\Gamma \end{bmatrix} \quad (3-4a)$$

ここに、

$$\mathbf{H}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) = \begin{bmatrix} H_{11}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{21}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{31}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) \\ H_{12}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{22}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{32}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) \\ H_{13}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{23}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) & H_{33}(\boldsymbol{\xi}_j | \boldsymbol{\xi}_i, \mathbf{n}_i) \end{bmatrix} \quad (3-4b)$$

式(3-2)のマトリックス  $[\mathbf{G}]$  は、

$$[\mathbf{G}] = \begin{bmatrix} \int_{\Gamma_1} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_1) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_1) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_1) d\Gamma \\ \int_{\Gamma_1} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_2) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_2) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_2) d\Gamma \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ \int_{\Gamma_1} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_1 | \boldsymbol{\xi}_N) d\Gamma & \int_{\Gamma_2} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_2 | \boldsymbol{\xi}_N) d\Gamma & \cdots & \int_{\Gamma_N} \mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_N | \boldsymbol{\xi}_N) d\Gamma \end{bmatrix} \quad (3-5a)$$

ここに、

$$\mathbf{G}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) = \begin{bmatrix} G_{11}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{21}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{31}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) \\ G_{12}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{22}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{32}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) \\ G_{13}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{23}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) & G_{33}(\boldsymbol{\xi}_j|\boldsymbol{\xi}_i) \end{bmatrix} \quad (3-5b)$$

ここに $\boldsymbol{\xi}_j$ は、 $j$ 番目の要素の中心の座標を表す。

無限弾性体における表面応力グリーン関数 $H_{mk}$ と変位グリーン関数 $G_{mk}$ の具体的関数は、動弾性体における解としてよく知られている。したがって式(3-2)の連立1次方程式の係数マトリックス $[\mathbf{H}]$ と $[\mathbf{G}]$ は、求められる。ここでの未知数は表面上の変位 $\{\mathbf{u}\}$ と表面応力 $\{\mathbf{T}\}$ である。