

### § 4.3 Galerkin の方法

Ritz 法と似た方法に Galerkin 法がある。Ritz 法との違いに重点を置いて、Galerkin 法を説明してみたい。

**[例 4.3.1]** 両端で撓みと曲げモーメントが与えられた長さ  $l$  の棒の曲げの問題 ( § 3.2 , § 4.1 ~ 2) を例にとって考える。棒の曲げ剛性は長さ方向の座標  $x$  の関数とし、分布荷重  $f(x)$  が作用しているものとする、棒のたわみ  $w(x)$  は汎関数が(3.2.11a)式、境界条件が(3.2.17)式で与えられる変分問題を少し書き直した変分問題

$$I[w] = \frac{1}{2} \int_0^l EI \left( \frac{d^2 w}{dx^2} \right)^2 dx - \int_0^l f w dx - \overline{M_x(0)} w'(0) + \overline{M_x(l)} w'(l) = \min \quad (4.3.1a)$$

under

$$w(0) = \overline{w(0)}, \quad w(l) = \overline{w(l)} \quad (4.3.1b)$$

の解である。ここで、 $\overline{M_x(0)}$ ,  $\overline{M_x(l)}$  および  $\overline{w(0)}$ ,  $\overline{w(l)}$  は、 $x=0, l$  で与えられる曲げモーメントと撓みである。この変分問題の自然条件は

$$\frac{d^2}{dx^2} \left( EI \frac{d^2 w}{dx^2} \right) - f = 0, \quad 0 < x < l \quad (4.3.2a)$$

$$EI w''(0) = -\overline{M_x(0)}, \quad EI w''(l) = -\overline{M_x(l)} \quad (4.3.2b)$$

である。

棒のたわみ  $w(x)$  を

$$w(x) = W_0(x) + \sum_{n=1}^N a_n W_n(x), \quad 0 \leq x \leq l \quad (4.3.3)$$

で近似する。ここで、 $a_1, a_2, \dots, a_N$  は未知定数である。 $W_n(x)$  は既知の関数で、境界条件(4.3.1b)式を満足しているものとする。すなわち

$$W_0(0) = \overline{w(0)}, \quad W_0(l) = \overline{w(l)} \quad (4.3.4a)$$

$$W_n(0) = 0, \quad W_n(l) = 0, \quad (n=1, 2, \dots, N) \quad (4.3.4b)$$

とする。例えば

$$W_0(x) = -\frac{\overline{w(0)}}{l}(x-l) + \frac{\overline{w(l)}}{l}x \quad (4.3.5a)$$

$$W_n(x) = x(x-l)x^{n-1}, \quad (n=1, 2, \dots, N) \quad (4.3.5b)$$

とすればよい。

(4.3.3)式を(4.3.1a)式に代入すると

$$I(a_1, a_2, \dots, a_N) = I[w]_{(4.3.3)} = \min \quad (4.3.6)$$

となる。したがって、停留条件は

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\partial I(a_1, a_2, \dots, a_N)}{\partial a_n} = \frac{\partial I[w]_{(4.3.3)}}{\partial a_n} \\ &= \int_0^l EI \frac{d^2 w}{dx^2} \frac{d^2 W_n}{dx^2} dx \\ &\quad - \int_0^l f W_n dx - \overline{M_x(0)} W_n'(0) + \overline{M_x(l)} W_n'(l), \quad (n=1, 2, \dots, N) \end{aligned} \quad (4.3.7)$$

で与えられる。この式は書き直すと、 $a_1, a_2, \dots, a_N$  に関する連立一次方程式

$$\begin{aligned} \sum_{n=1}^N \left( \int_0^l EI \frac{d^2 W_m}{dx^2} \frac{d^2 W_n}{dx^2} dx \right) a_n &= - \int_0^l EI \frac{d^2 W_m}{dx^2} \frac{d^2 W_0}{dx^2} dx \\ &\quad + \int_0^l f W_m dx + \overline{M_x(0)} W_m'(0) - \overline{M_x(l)} W_m'(l), \quad (m=1, 2, \dots, N) \end{aligned} \quad (4.3.8)$$

となる。(4.3.7)式すなわち(4.3.8)式を解くのが Ritz 法である。

$W_n(x)$  が 4 回連続微分可能な関数と仮定して、(4.3.7)式を部分積分により変形すると

$$\begin{aligned} 0 &= - \int_0^l \frac{d}{dx} \left( EI \frac{d^2 w}{dx^2} \right) \frac{dW_n}{dx} dx \\ &\quad - \int_0^l f W_n dx - \left( EI w''(0) + \overline{M_x(0)} \right) W_n'(0) + \left( EI w''(l) + \overline{M_x(l)} \right) W_n'(l) \\ &= \int_0^l \left[ \frac{d^2}{dx^2} \left( EI \frac{d^2 w}{dx^2} \right) - f \right] W_n dx \\ &\quad - \left( EI w''(0) + \overline{M_x(0)} \right) W_n'(0) + \left( EI w''(l) + \overline{M_x(l)} \right) W_n'(l) \end{aligned} \quad \text{for } n=1, 2, \dots, N \quad (4.3.9)$$

となる。

もしも、(4.3.3)式で与えられる  $w(x)$  が自然条件の 1 部である(4.3.2b)式も満足していると、すなわち

$$EI W_0''(0) = -\overline{M_x(0)}, \quad EI W_0''(l) = -\overline{M_x(l)} \quad (4.3.10a)$$

$$EIW_n''(0) = 0, \quad EIW_n''(l) = 0, \quad (n = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.10b)$$

であるとする。例えば

$$W_0(x) = \left[ -\left( \frac{\overline{M_x(0)}}{6EI l^2} + \frac{\overline{w(0)}}{l^4} \right) x - \frac{\overline{w(0)}}{l^3} \right] (x-l)^3 \\ + \left[ -\left( \frac{\overline{M_x(l)}}{6EI l^2} + \frac{\overline{w(l)}}{l^4} \right) x + \left( \frac{\overline{M_x(l)}}{6EI l} + 2 \frac{\overline{w(l)}}{l^3} \right) \right] x^3 \quad (4.3.11a)$$

$$W_n(x) = \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \quad (n = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.11b)$$

とすればよい。このとき，(4.3.9)式より

$$\int_0^l \left[ \frac{d^2}{dx^2} \left( EI \frac{d^2 w}{dx^2} \right) - f \right] W_n dx = 0, \quad (n = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.12)$$

が求まる。書き直すと， $a_1, a_2, \dots, a_N$  に関する連立一次方程式

$$\sum_{n=1}^N \left\{ \int_0^l W_m \left[ \frac{d^2}{dx^2} \left( EI \frac{d^2 W_n}{dx^2} \right) \right] dx \right\} a_n \\ = - \int_0^l W_m \left[ \frac{d^2}{dx^2} \left( EI \frac{d^2 W_0}{dx^2} \right) - f \right] dx, \quad (m = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.13)$$

を得る。(4.3.12)式すなわち(4.3.13)式を解くのが Galerkin 法である。

境界条件はすべて満足させて、微分方程式だけを(4.3.12)式のように弱く、別の言い方をすれば、平均的に満足させるのが Galerkin 法である。

$EI = const$  で  $\overline{w(0)}, \overline{w(l)}, \overline{M_x(0)}, \overline{M_x(l)}$  がすべて零のとき，すなわち単純支持の場合には， $a_1, a_2, \dots, a_N$  を未知定数として， $w(x)$  を

$$w(x) = \sum_{n=1}^N a_n \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \quad 0 \leq x \leq l \quad (4.3.14)$$

と展開してみる。この式を(4.3.13)式に代入すると

$$\frac{EI l}{2} \left( \frac{m\pi}{l} \right)^4 a_m = \int_0^l f(x) \sin\left(\frac{m\pi x}{l}\right) dx, \quad (m = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.15)$$

となる。これを  $a_m$  について解くと

$$a_m = \frac{2}{EI l} \left( \frac{l}{m\pi} \right)^4 \int_0^l f(x) \sin\left(\frac{m\pi x}{l}\right) dx, \quad (m = 1, 2, \dots, N) \quad (4.3.16)$$

となるが，これは正解に外ならない。