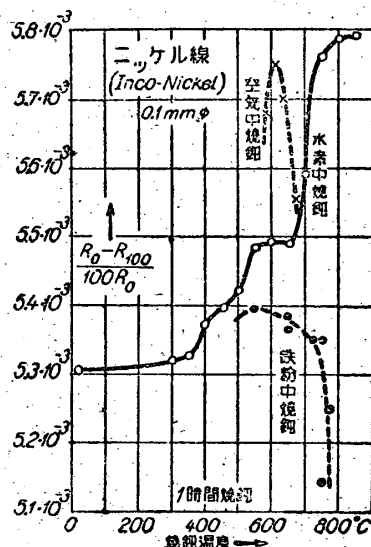


を焼鈍したものについて  $0^{\circ}\text{C}$  と  $100^{\circ}\text{C}$  とに於ける電気抵抗を測定して (その値を夫々  $R_0$ ,  $R_{100}$  と書く), その温度係数  $(R_0 - R_{100}) / (100 R_0)$  を焼鈍温度の関数としてあらわす曲線を研究した. このような実験は既に Bittel<sup>(5)</sup> によつて行なわれていて, 第4圖に示すような結果が發表されている. 我々の測定結果は第5圖によつてあらわされる.

電気抵抗の温度係数は不純物 (特にニッケルの場合には微量の硫黄) による内部歪に著しく左右されるから第5圖を解釋することは必ずしも簡単ではない. 水素中の焼鈍に関する曲線は矢張り  $500^{\circ}\text{C}$  で急激に上昇しているが,  $600^{\circ}\text{C}$  の附近では却つて水平になつている. これに反して空気中の焼鈍に関する曲線は  $610^{\circ}\text{C}$  で極大となり, それ以上の温度では急に下降している. しかも  $600^{\circ}\text{C}$  で焼鈍する場合には空気中焼鈍の方が水素中焼鈍よりも大きな温度係数を與えることは注目し得る事實である. これは恐らくインコ・ニッケルに含まれる S が  $600^{\circ}\text{C}$  の空気中焼鈍により水素中焼鈍よりも有効に除去されるためではないかと想像されるが, 他にこれを裏付ける證據がないから, 確定的な事は何も云えない.

以上を要するに, この研究によつて冷間加工したニッケルの再結晶に關聯した現象が解明されたのではなく, 却つてわけのわからない現象が續出したというべきで, その原因の少くとも一部分は不純物に歸せられるべきものであると考えられる. この點を明らかに



第5圖 硬引したインコ・ニッケルの線の電気抵抗の温度係数と焼鈍温度との關係

するために, もつと純度の良いニッケルについてしらべることが準備中である.

#### 文 献

- (1) G. Tammann: Ann. d. Phys. [5] 16 (1933), 120, 667, 861.
- (2) 村川: 理工學研究所報告 2 (1948), 115.
- (3) 村川: 同上 1 (1947), 6.
- (4) N. F. Mett: Proc. Roy. Soc. Lond. n A 156 (1936), 368.
- (5) H. Bittel: Ann. d. Phys. [5] 31 (1938), 219.

## 殼體における有限變形の理論 (I)

吉 村 慶 丸

(1948年11月16日受理)

### 序

板或いは殼體の微小變位に關する彈性論は古くは Kirchhoff, Gehrings<sup>(1)</sup> に始まり Aron<sup>(2)</sup>, Rayleigh<sup>(3)</sup> 等を経て Love<sup>(4)</sup> に至つて一應完成されたといつてよいであろう. それのみでなく, それ以後の殼體に關する多くの研究は基礎理論に關する限りすべてその源を Love に發し, しかも Love の理論以上にどれだけの進歩を遂げたかは極めて疑わしいものゝ様である. 一方殼體の有限變位に關する彈性論は三次元彈性體の有限變位理論に比べてむしろ重要であるにもかゝ

ならず, それに關する一般的な研究は少い様である. K. Mauguere<sup>(5)</sup> は一般の形をした殼體の有限變位の理論を與えているが, その際空間固定の直角座標を用いたために一樣な板厚の殼を取扱うことが出來ず, 板厚が場所と共に一定の關係で變化する場合に限られている. その他特に平板や圓筒形殼に關する二三の研究があるが完全なものとは云い難い. この意味で Love の理論はそれ等より以前のものであり, しかも微小變位に關するものであるにも拘らず, 有限變位の立場から見ても數學的方法においてそれ等よりむしろ勝れていると思われる. 併し Love の理論は歪の解析が

微小歪の假定の下に行われている結果、中性面を表わす曲面上の二群の媒介曲線（主曲率線）が同等の資格で扱われていないこと、平衡方程式では中性面の廻轉だけを考慮に入れ、その歪を考えていないこと、曲率變化の定義の仕方等はこれをそのまま有限變位の場合に擴張することを困難ならしめるものである。

本論文では殼體が有限變位を行う場合の弾性論を曲面論の立場から出来るだけ一般的に取扱うことを試みた。殼體が無限弾性體と異なる點は、無限弾性體に於いてはそれ自身の占める空間と變位が行われる空間とが同一であるのに対して、殼體の變位はそれ自身の占める空間（中性面によつて代表される曲面、即ち二次元リーマン空間）内に限定されるのではなくて、その置かれている三次元ユークリッド空間内に於いて行われることである。殼體の計算が困難な本質的な理由はこゝにあるのであつて、この困難は曲面に対しては曲線座標を、三次元空間に対しては曲面に則した自然座標をとることによつて容易に除くことが出来るのである。この様な方法によつて我々は高次の項まで極めて容易に計算することが出来、且つ曲率變化その他種々の點であいまいな點を除くことに努めた。本論文では主として有限變位の場合を目的としたのであるが、歪の解析に於いては歪成分として有限歪に対しても成立つテンソル成分をとつてあり、又平衡方程式も變位、歪共に有限な場合に対する極めて一般的な場合を考えた。従つて弾性法則として一般的なものを考えるならば、變位のみでなく歪も有限な一般的な變形に対しても本計算は成立つものと考えてよい。又板厚は極めて薄いものと假定し、その高次の項を一應省略したが、これは必要に応じてその高次の項まで取ることは可能である。多くの材料では Hooke の法則によつて歪の大きさが制限され、微小歪の範圍を取扱うことになるがこの場合にも變位は有限であり得る。むしろ殼體における大きな變形は不伸張變形に近い形で行われる場合が多いと考えられるので、この様な場合を考慮して曲率變化に關して變位及びその微係數の高次の項まで計算した。

1. 中性面の歪

變形前の殼の中性面を表わす曲面  $V_2^0$ （二次元リーマン面）上の任意の點を位置ベクトル  $r_0(\alpha, \beta)$  で表わし、 $(\alpha, \beta)$  は  $V_2^0$  の上にとつた曲線座標であり、この座標は曲面の變形に際して曲面に固定されているものとする。そうすると曲面上の同一の點は變形の前後に於いて同一の曲線座標をもつから、 $V_2^0$  に應ず

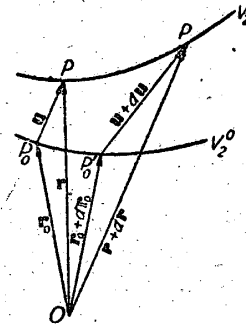
る變形後の曲面  $V_2$  の上の同じ點の位置ベクトルは  $r(\alpha, \beta)$  によつて表わされる。曲面上に固定されたこの様な媒介曲線は一般のものでも差支えないが、後に述べる様に  $V_2^0$  上の曲率線を選ぶのが便利である。

曲面上の點の座標を上のように定義し、且つ  $V_2^0$  上の任意の點  $P_0$  の變位ベクトルを  $u(\alpha, \beta)$  とすれば、

$$r(\alpha, \beta) = r_0(\alpha, \beta) + u(\alpha, \beta) \tag{1.1}$$

従つて  $V_2^0$  上で  $P_0$  に極めて近い點  $P_0'$  を考えると

$$dr(\alpha, \beta) = dr_0(\alpha, \beta) + du(\alpha, \beta) \tag{1.2}$$



第 1 圖

こゝに

$$\left. \begin{aligned} dr_0 &= (\partial r_0 / \partial \alpha) d\alpha + (\partial r_0 / \partial \beta) d\beta \\ dr &= (\partial r / \partial \alpha) d\alpha + (\partial r / \partial \beta) d\beta \end{aligned} \right\} \tag{1.3}$$

であり、 $\partial r_0 / \partial \alpha, \partial r_0 / \partial \beta$  は媒介曲線  $\beta = \text{const.}, \alpha = \text{const.}$  の方向に於いて  $V_2^0$  に切するベクトルであるから、その方向の単位切線ベクトルを  $a_0, b_0$  で表わす。同様に  $\partial r / \partial \alpha, \partial r / \partial \beta$  は變形後の媒介曲線の方向に於いて  $V_2$  に切するベクトルであり、その方向の単位切線ベクトルを  $a, b$  で表わす。そうすると

$$a_0 = (1/\sqrt{E_0}) \partial r_0 / \partial \alpha, b_0 = (1/\sqrt{G_0}) \partial r_0 / \partial \beta \tag{1.4}$$

$$\left. \begin{aligned} E_0 &= \left( \frac{\partial r_0}{\partial \alpha} \right)^2, F_0 = \frac{\partial r_0}{\partial \alpha} \cdot \frac{\partial r_0}{\partial \beta}, G_0 = \left( \frac{\partial r_0}{\partial \beta} \right)^2 \\ H^2 &= E_0 G_0 - F_0^2 \end{aligned} \right\} \tag{1.5}$$

$$a = (1/\sqrt{E}) \partial r / \partial \alpha, b = (1/\sqrt{G}) \partial r / \partial \beta \tag{1.6}$$

$$\left. \begin{aligned} E &= (\partial r / \partial \alpha)^2, F = (\partial r / \partial \alpha) \cdot (\partial r / \partial \beta), G = (\partial r / \partial \beta)^2 \\ H^2 &= EG - F^2 \end{aligned} \right\} \tag{1.7}$$

であつて、 $E_0, F_0, G_0$  及び  $E, F, G$  は夫々曲面  $V_2^0$  及び  $V_2$  に關する第一種の基礎量であり、 $V_2^0$  上に於いて特に媒介曲線が直交するときは  $F_0 = 0$  である。尙曲面  $V_2^0$  の方程式は通常直角座標を用いて

$$x = x(\alpha, \beta), y = y(\alpha, \beta), z = z(\alpha, \beta) \tag{1.8}$$

の様に與えるのが便利であるから、その場合には次の式を用いればよい。

$$\left. \begin{aligned} E_0 &= (\partial x/\partial \alpha)^2 + (\partial y/\partial \alpha)^2 + (\partial z/\partial \alpha)^2 \\ F_0 &= \frac{\partial x}{\partial \alpha} \frac{\partial x}{\partial \beta} + \frac{\partial y}{\partial \alpha} \frac{\partial y}{\partial \beta} + \frac{\partial z}{\partial \alpha} \frac{\partial z}{\partial \beta} \\ G_0 &= (\partial x/\partial \beta)^2 + (\partial y/\partial \beta)^2 + (\partial z/\partial \beta)^2 \end{aligned} \right\} (1.9)$$

(1.2) は (1.4) によつて

$$\left. \begin{aligned} \partial \mathbf{r}/\partial \alpha &= \sqrt{E_0} \mathbf{a}_0 + \partial \mathbf{u}/\partial \alpha \\ \partial \mathbf{r}/\partial \beta &= \sqrt{G_0} \mathbf{b}_0 + \partial \mathbf{u}/\partial \beta \end{aligned} \right\} (1.10)$$

と同等である。

今  $\mathbf{a}_0, \mathbf{b}_0, \mathbf{n}_0$  が右手系における単位基本ベクトルを構成する様に  $V_2^0$  の単位法線ベクトル  $\mathbf{n}_0$  を定義する。而して変位  $\mathbf{u}$  のその方向の成分を  $u, v, w$  とすれば、

$$\mathbf{u}(\alpha, \beta) = u(\alpha, \beta) \mathbf{a}_0 + v(\alpha, \beta) \mathbf{b}_0 + w(\alpha, \beta) \mathbf{n}_0 \quad (1.11)$$

の様に表わされる。媒介曲線を曲率線に一致する様にとれば、Gauss の公式<sup>6)</sup>

$$\left. \begin{aligned} \partial \mathbf{a}_0/\partial \alpha &= (L_0/\sqrt{E_0}) \mathbf{n}_0 - [1/(2H_0)] (\partial E_0/\partial \beta) \mathbf{b}_0 \\ \partial \mathbf{a}_0/\partial \beta &= (M_0/\sqrt{E_0}) \mathbf{n}_0 + [1/(2H_0)] (\partial G_0/\partial \alpha) \mathbf{b}_0 \\ \partial \mathbf{b}_0/\partial \alpha &= (M_0/\sqrt{G_0}) \mathbf{n}_0 + [1/(2H_0)] (\partial E_0/\partial \beta) \mathbf{a}_0 \\ \partial \mathbf{b}_0/\partial \beta &= (N_0/\sqrt{G_0}) \mathbf{n}_0 - [1/(2H_0)] (\partial G_0/\partial \alpha) \mathbf{a}_0 \end{aligned} \right\} (1.12)$$

但し

$$\left. \begin{aligned} L_0 &= \mathbf{n}_0 \cdot \partial^2 \mathbf{r}_0/\partial \alpha^2 = -(\partial \mathbf{n}_0/\partial \alpha) \cdot (\partial \mathbf{r}_0/\partial \alpha) \\ M_0 &= \mathbf{n}_0 \cdot \partial^2 \mathbf{r}_0/\partial \alpha \partial \beta = \mathbf{n}_0 \cdot \partial^2 \mathbf{r}_0/\partial \beta \partial \alpha \\ &= -(\partial \mathbf{n}_0/\partial \alpha) \cdot (\partial \mathbf{r}_0/\partial \beta) = (\partial \mathbf{n}_0/\partial \beta) \cdot (\partial \mathbf{r}_0/\partial \alpha) \\ N_0 &= \mathbf{n}_0 \cdot \partial^2 \mathbf{r}_0/\partial \beta^2 = -(\partial \mathbf{n}_0/\partial \beta) \cdot \partial \mathbf{r}_0/\partial \beta \end{aligned} \right\} (1.13)$$

或いは (1.8) に対しては

$$\left. \begin{aligned} L_0 &= \frac{1}{H_0} \begin{vmatrix} \partial^2 x/\partial \alpha^2 & \partial x/\partial \alpha & \partial x/\partial \beta \\ \partial^2 y/\partial \alpha^2 & \partial y/\partial \alpha & \partial y/\partial \beta \\ \partial^2 z/\partial \alpha^2 & \partial z/\partial \alpha & \partial z/\partial \beta \end{vmatrix} \\ M_0 &= \frac{1}{H_0} \begin{vmatrix} \partial^2 x/\partial \alpha \partial \beta & \partial x/\partial \alpha & \partial x/\partial \beta \\ \partial^2 y/\partial \alpha \partial \beta & \partial y/\partial \alpha & \partial y/\partial \beta \\ \partial^2 z/\partial \alpha \partial \beta & \partial z/\partial \alpha & \partial z/\partial \beta \end{vmatrix} \\ N_0 &= \frac{1}{H_0} \begin{vmatrix} \partial^2 x/\partial \beta^2 & \partial x/\partial \alpha & \partial x/\partial \beta \\ \partial^2 y/\partial \beta^2 & \partial y/\partial \alpha & \partial y/\partial \beta \\ \partial^2 z/\partial \beta^2 & \partial z/\partial \alpha & \partial z/\partial \beta \end{vmatrix} \end{aligned} \right\} (1.14)$$

に於いて  $M_0 = 0$  ととることが出来るから次の結果を得る。

$$\left. \begin{aligned} \partial \mathbf{u}/\partial \alpha &= \varphi_1 \mathbf{a}_0 + \varphi_2 \mathbf{b}_0 + \varphi_3 \mathbf{n}_0 \\ \partial \mathbf{u}/\partial \beta &= \psi_1 \mathbf{a}_0 + \psi_2 \mathbf{b}_0 + \psi_3 \mathbf{n}_0 \end{aligned} \right\} (1.15)$$

$$\left. \begin{aligned} \varphi_1 &= \partial u/\partial \alpha + [1/(2H_0)] (\partial E_0/\partial \beta) v - (L_0/\sqrt{E_0}) w \\ \varphi_2 &= \partial v/\partial \alpha - [1/(2H_0)] (\partial E_0/\partial \beta) u \\ \varphi_3 &= \partial w/\partial \alpha + (L_0/\sqrt{E_0}) u \\ \psi_1 &= \partial u/\partial \beta - [1/(2H_0)] (\partial G_0/\partial \alpha) v \\ \psi_2 &= \partial v/\partial \beta + [1/(2H_0)] (\partial G_0/\partial \alpha) u \\ \psi_3 &= \partial w/\partial \beta + (N_0/\sqrt{G_0}) v \end{aligned} \right\} (1.16)$$

従つて (1.10), (1.15) より

$$\left. \begin{aligned} \partial \mathbf{r}/\partial \alpha &= (\sqrt{E_0} + \varphi_1 \mathbf{a}_0 + \varphi_2 \mathbf{b}_0 + \varphi_3 \mathbf{n}_0) \\ \partial \mathbf{r}/\partial \beta &= \psi_1 \mathbf{a}_0 + (\sqrt{G_0} + \psi_2 \mathbf{b}_0 + \psi_3 \mathbf{n}_0) \end{aligned} \right\} (1.17)$$

が得られ、中性面の變形状態は (1.3) の第二式及び (1.17) によつて完全に規定される。 $\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3, \psi_1, \psi_2, \psi_3$  は變位の成分  $u, v, w$  及びその導函数に關して線型であり、(1.17) は任意の大きさの變位に對して成立つ。

次に曲面の歪を定義するために變形の前後の曲面上の線素の二乗の差を作ると

$$\begin{aligned} (d\mathbf{r})^2 - (d\mathbf{r}_0)^2 &= (E - E_0) d\alpha^2 \\ &+ 2F d\alpha d\beta + (G - G_0) d\beta^2 \end{aligned} \quad (1.18)$$

従つて

$$g_{11} = (E - E_0)/E_0, g_{12} = F/H_0, g_{22} = (G - G_0)/G_0 \quad (1.19)$$

とおけば (1.18) は

$$\begin{aligned} (d\mathbf{r})^2 - (d\mathbf{r}_0)^2 &= g_{11} (\sqrt{E_0} d\alpha)^2 \\ &+ 2g_{12} (\sqrt{E_0} d\alpha) (\sqrt{G_0} d\beta) + g_{22} (\sqrt{G_0} d\beta)^2 \end{aligned} \quad (1.20)$$

となり、 $g_{ik} (K_i, = 1, 2)$  は二次のテンソルを形づくる。この係数  $g_{ik}$  は曲面のその面内の伸び及び剪断に關係する量であり、 $g_{ik}$  が全て 0 である場合には、曲面のその面内の變形は存在しないが、後に述べる曲面の不伸張變形は存在することが出来る。 $\mathbf{a}_0, \mathbf{b}_0, \mathbf{n}_0$  の直交性を考えると (1.7), (1.17) より

$$\left. \begin{aligned} E &= E_0 \left[ 1 + \frac{2}{\sqrt{E_0}} \varphi_1 + \frac{1}{E_0} (\varphi_1^2 + \varphi_2^2 + \varphi_3^2) \right] \\ F &= H_0 \left[ (1/\sqrt{G_0}) \varphi_1 + (\sqrt{E_0}) \varphi_2 \right. \\ &\quad \left. + (1/H_0) (\varphi_1 \psi_1 + \varphi_2 \psi_2 + \varphi_3 \psi_3) \right] \\ G &= G_0 \left[ 1 + \frac{2}{\sqrt{G_0}} \psi_2 + \frac{1}{G_0} (\psi_1^2 + \psi_2^2 + \psi_3^2) \right] \end{aligned} \right\} (1.21)$$

従つて (1.19) によつて

$$\left. \begin{aligned} g_{11} &= (2/\sqrt{E_0}) \varphi_1 + (1/E_0) (\varphi_1^2 + \varphi_2^2 + \varphi_3^2) \\ g_{12} &= \frac{1}{\sqrt{E_0}} \varphi_2 + \frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_1 + \frac{1}{H_0} (\varphi_1 \psi_1 \\ &\quad + \varphi_2 \psi_2 + \varphi_3 \psi_3) \\ g_{22} &= (2/\sqrt{G_0}) \psi_2 + (1/G_0) (\psi_1^2 + \psi_2^2 + \psi_3^2) \end{aligned} \right\} (1.22)$$

(1.16) を (1.22) に代入すれば、 $g_{ik}$  は變位及びその導函数に關して一次及び二次の項よりなることが分る。その結果をこゝに記すことは省略する。尙 (1.22) に於いては微小量に關する省略は全然行われていないから、この關係は任意の大きさの變位に對して成立つ。併し若し Hooke の法則の成立範圍内のことがらを考えるならば、このこととは別に Hooke の法則によつてこの大きさが制限されることは勿論である。

歪テンソル  $g_{ik}$  と通常用いられる伸び歪  $\epsilon$ , 剪断歪

$r$  との間の関係は次の様にして求められる。即ち曲面上の点  $(\alpha, \beta)$  を通る邊が變形前にはベクトル  $a_0/\sqrt{E_0}d\alpha, b_0/\sqrt{G_0}d\beta$  により變形後には  $(\partial r/\partial\alpha)dx = a_1/\sqrt{E}d\alpha, (\partial r/\partial\beta)dy = b_1/\sqrt{G}d\beta$  により表わされる曲面上の三角形を考えることによつて

$$1+\epsilon_1 = \left| \frac{\sqrt{E} a}{\sqrt{E_0} a_0} \right| = \sqrt{1+g_{11}}$$

$$1+\epsilon_2 = \left| \frac{\sqrt{G} b}{\sqrt{G_0} b_0} \right| = \sqrt{1+g_{22}}$$

二邊の間の角の變化 (減少を正にとる) を  $\gamma$  とすれば、

$$(1+\epsilon_1)(1+\epsilon_2) \cos[(\pi/2)-\gamma] = g_{12}$$

従つて、

$$\left. \begin{aligned} \epsilon_1 &= \sqrt{1+g_{11}}-1, & \epsilon_2 &= \sqrt{1+g_{22}}-1 \\ \sin\gamma &= g_{12}/(\sqrt{1+g_{11}} \sqrt{1+g_{22}}) \end{aligned} \right\} (1.23)$$

こゝで我々は殼の中性面の歪成分として  $g_{ik}$  或ひは  $\epsilon, \gamma$  の何れを取るべきかという疑問を生ずる。微小變位の場合にはこの區別は問題にならないが、有限變位の場合には變位及びその導函数の二次以上の項に於いて差異を生ずるからである。これに対する解答は後の歪の解析に於いて得られるのであるが、それによれば我々は歪成分として

$$e_{11} = g_{11}/2, e_{12} = g_{12}, e_{22} = g_{22}/2 \quad (1.24)$$

をとるべきであることが分る。

## 2. 中性面の曲率變化

前節に述べた曲面の伸張變形を規定する歪成分はその曲面の曲げや振りの變形には無關係に定義出来る量であつた。これに反して以下に於いて求めようとする曲率變化は曲面の曲げだけによつて決定されるのではなくて、歪成分  $g_{ik}$  或いは  $e_{ik}$  によつて影響されるものである。即ち伸張變形が存在しない場合には弾性論的の曲率變化は幾何學的の曲率變化と一致する筈であるが、伸張變形を伴う場合には弾性論的の曲率變化は幾何學的の曲率變化から伸張變形の影響を除いたものである筈である。曲率變化をこの様な考えから求めることは困難なばかりでなく、上の意味の影響の除き方によつても異なる結果を與える。従つて曲率變化はどこまでも殼の歪の解析から數學的に定義されなければならぬ性質のものであつて、次節の歪の解析の結果によれば次の様に定義するべきであることが分る。

$$\left. \begin{aligned} \kappa_1 &= \frac{L}{E_0} - \frac{L_0 E}{E_0^2} = \frac{E}{E_0} \left( \frac{L}{E} - \frac{L_0}{E_0} \right) \\ \kappa_{12} &= \frac{M}{\sqrt{E_0 G_0}} - \frac{1}{2} \frac{F}{\sqrt{E_0 G_0}} \left( \frac{L_0}{E_0} + \frac{N_0}{G_0} \right) \end{aligned} \right\} (2.1)$$

$$\kappa_2 = \frac{N}{G_0} - \frac{N_0 G}{G_0^2} = \frac{G}{G_0} \left( \frac{N}{G} - \frac{N_0}{G_0} \right)$$

Love は一次の近似理論に於いて曲面の indicatrix の解析から曲率變化を定義して居り、その結果を現在の記號を用いて表わせば

$$\kappa_1' = L/\sqrt{E_0 E} - L_0/E_0,$$

$$\kappa_{12}' = M/\sqrt{E_0 G_0},$$

$$\kappa_2' = N/\sqrt{G_0 G} - N_0/G_0$$

である。この定義は筆者のものとは一次の項に於いても異なるものである。

次に曲率變化を變位及びその導函数の函数として表わすために必要な量の計算を行う。(1.17) を用いて

$$H^2 = \left| \frac{\partial r}{\partial \alpha} \times \frac{\partial r}{\partial \beta} \right|^2 \quad (2.2)$$

を計算すると

$$H^2 = [\varphi_3 \psi_3 - (\sqrt{G_0} + \psi_2) \varphi_3]^2 + [\varphi_3 \psi_1 - \varphi_3 \sqrt{E_0} + \varphi_1]^2 + [(\sqrt{E_0} + \varphi_1)(\sqrt{G_0} + \psi_2) - \varphi_1 \varphi_2]^2 \quad (2.3)$$

中性面に垂直な變位成分とその導函数は切線成分及びその導函数に比べてはるかに大きな値を取る場合が普通であり、それ等の3乗の項まで取る必要のある場合があるであろうことが細い棒の弾性論の類推より、豫想される。従つて以下の曲率變化の計算では、 $u, v, w$  及びその導函数の3次の項までとり、4次以上を省略することとする。そうすると

$$\left. \begin{aligned} 1/H &= (1/H_0)(1+\Delta^{(1)}+\Delta^{(2)}+\Delta^{(3)}) \\ \Delta^{(1)} &= -(1/\sqrt{E_0})\varphi_1 - (1/\sqrt{G_0})\psi_2 \\ \Delta^{(2)} &= \frac{1}{E_0}\varphi_1^2 - \frac{1}{2E_0}\varphi_3^2 + \frac{1}{G_0}\psi_2^2 \\ &\quad - \frac{1}{2G_0}\psi_3^2 + \frac{1}{H_0}(\varphi_1\psi_2 + \varphi_2\psi_1) \\ \Delta^{(3)} &= \frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}}[\varphi_1(-2\psi_2^2 + \psi_3^2) \\ &\quad + 2\varphi_3\psi_1\psi_3] \\ &\quad + \frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}}[\psi_2(-2\varphi_1^2 + \varphi_3^2) \\ &\quad + 2\varphi_2\varphi_3\psi_3] \\ &\quad + \frac{1}{2E_0\sqrt{E_0}}\varphi_1(-2\varphi_1^2 + 3\varphi_3^2) \\ &\quad + \frac{1}{2G_0\sqrt{G_0}}\psi_2(-2\psi_2^2 + 3\psi_3^2) \\ &\quad - \frac{2}{E_0\sqrt{G_0}}\varphi_1\varphi_2\psi_1 - \\ &\quad \quad \quad \frac{2}{\sqrt{E_0}G_0}\varphi_1\psi_1\psi_2 \end{aligned} \right\} (2.4)$$

従つて今變形後の曲面  $V_2$  に對する自然座標の單位基本ベクトルを  $a, b, n$  とすれば  $n$  は  $V_2$  に對する單位法線ベクトルであつて

$$\mathbf{n} = \frac{1}{H} \left( \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial \alpha} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial \beta} \right) \quad (2.5)$$

によつて表わされるから, (1.17), (2.4) より

$$\begin{aligned} \mathbf{n} = & \left[ -\frac{1}{\sqrt{E_0}} \varphi_3 + \frac{1}{H_0} \varphi_2 \varphi_3 + \frac{1}{E_0} \varphi_1 \varphi_3 \right. \\ & - \frac{1}{E_0 \sqrt{G_0}} (\varphi_1 \varphi_2 \varphi_3 + \varphi_2 \varphi_1 \varphi_3) - \frac{1}{G_0 \sqrt{E_0}} \varphi_2 \varphi_3 \varphi_3 \\ & - \frac{1}{E_0 \sqrt{E_0}} \varphi_1^2 \varphi_3 \\ & + \frac{1}{2 E_0 \sqrt{E_0}} \varphi_3^3 + \frac{1}{2 G_0 \sqrt{E_0}} \varphi_3 \varphi_3^2 \left. \right] \mathbf{a}_0 \\ & + \left[ -\frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_3 + \frac{1}{H_0} \varphi_1 \varphi_3 + \frac{1}{G_0} \varphi_2 \varphi_3 \right. \\ & - \frac{1}{G_0 \sqrt{E_0}} (\varphi_1 \varphi_2 \varphi_3 + \varphi_1 \varphi_2 \varphi_3) - \frac{1}{E_0 \sqrt{G_0}} \varphi_1 \varphi_1 \varphi_3 \\ & - \frac{1}{G_0 \sqrt{G_0}} \varphi_2^2 \varphi_3 \\ & + \frac{1}{2 G_0 \sqrt{G_0}} \varphi_3^3 + \frac{1}{2 E_0 \sqrt{G_0}} \varphi_3^2 \varphi_3 \left. \right] \mathbf{b}_0 \\ & + [1 - \{1/(2 E_0)\} \varphi_3^2 - \{1/(2 G_0)\} \varphi_3^2 \\ & + \frac{1}{E_0 \sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3 \varphi_3 + \frac{1}{G_0 \sqrt{E_0}} \varphi_1 \varphi_3 \varphi_3 \\ & + \frac{1}{E_0 \sqrt{E_0}} \varphi_1 \varphi_3^2 + \frac{1}{G_0 \sqrt{G_0}} \varphi_3 \varphi_3^2] \mathbf{n}_0 \quad (2.6) \end{aligned}$$

(1.17), (2.6) によつて二つの座標系  $\mathbf{a}_0, \mathbf{b}_0, \mathbf{n}_0$  と  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{n}$  との間の變換關係が與えられる。而して特に  $F=0$  の場合にはこれ等は直交變換である。

(1.17) を更に  $\alpha, \beta$  で微分して (1.12) を用いれば

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \alpha^2} = & \left[ \frac{\partial E_0 / \partial \alpha}{2 \sqrt{E_0}} + \frac{\partial \varphi_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0} \varphi_2 - \frac{L_0}{\sqrt{E_0}} \varphi_3 \right] \mathbf{a}_0 \\ & + \left[ -\frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 \sqrt{G_0}} - \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0} \varphi_1 + \frac{\partial \varphi_2}{\partial \alpha} \right] \mathbf{b}_0 \\ & + [L_0 + (L_0 / \sqrt{E_0}) \varphi_1 + \partial \varphi_3 / \partial \alpha] \mathbf{n}_0 \\ \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \alpha \partial \beta} = & \left[ \frac{\partial}{\partial \beta} (\sqrt{E_0} + \varphi_1) - \frac{\partial G_0 / \partial \alpha}{2 H_0} \varphi_2 \right] \mathbf{a}_0 \\ & + \left[ \frac{\partial G_0 / \partial \alpha}{2 H_0} (\sqrt{E_0} + \varphi_1) + \frac{\partial \varphi_2}{\partial \beta} \right. \\ & \left. - \frac{N_0}{\sqrt{G_0}} \varphi_3 \right] \mathbf{b}_0 + \left[ \frac{\partial \varphi_3}{\partial \beta} + \frac{N_0}{\sqrt{G_0}} \varphi_2 \right] \mathbf{n}_0 \\ \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \beta \partial \alpha} = & \left[ \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0} (\sqrt{G_0} + \varphi_2) + \frac{\partial \varphi_1}{\partial \alpha} \right. \\ & \left. - \frac{L_0}{\sqrt{E_0}} \varphi_3 \right] \mathbf{a}_0 + \left[ \frac{\partial}{\partial \alpha} (\sqrt{G_0} + \varphi_2) \right. \\ & \left. - \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0} \varphi_1 \right] \mathbf{b}_0 + \left[ \frac{\partial \varphi_3}{\partial \alpha} + \frac{L_0}{\sqrt{E_0}} \varphi_1 \right] \mathbf{n}_0 \\ \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \beta^2} = & \left[ -\frac{\partial G_0 / \partial \alpha}{2 \sqrt{E_0}} - \frac{\partial G_0 / \partial \alpha}{2 H_0} \varphi_2 + \frac{\partial \varphi_1}{\partial \beta} \right] \mathbf{a}_0 \\ & + \left[ \frac{\partial G_0 / \partial \beta}{2 \sqrt{G_0}} + \frac{\partial G_0 / \partial \alpha}{2 H_0} \varphi_1 + \frac{\partial \varphi_2}{\partial \beta} - \frac{N_0}{\sqrt{G_0}} \varphi_3 \right] \mathbf{b}_0 \end{aligned}$$

$$+ [N_0 + (N_0 / \sqrt{G_0}) \varphi_2 + (\partial \varphi_3 / \partial \beta)] \mathbf{n}_0 \quad (2.7)$$

但し  $\frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \alpha \partial \beta} = \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial \beta \partial \alpha}$  であることが Codazzi の關係を用いて證明される。(2.6), (2.7) より  $V_2$  に関する第二種の基礎量が次の様に求められる。

$$\begin{aligned} L = \mathbf{n} \cdot \partial^2 \mathbf{r} / \partial \alpha^2 \\ = L_0 - \frac{\partial E_0 / \partial \alpha}{2 E_0} \varphi_3 + \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 G_0} \varphi_3 + \frac{L_0}{\sqrt{E_0}} \varphi_1 \\ + \frac{\partial \varphi_3}{\partial \alpha} \\ + \frac{\partial E_0 / \partial \alpha}{2 E_0} \left( \frac{1}{\sqrt{E_0}} \varphi_1 \varphi_3 + \frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3 \right) \\ - \frac{1}{2} \frac{\partial E_0}{\partial \beta} \left[ \frac{1}{G_0 \sqrt{E_0}} (\varphi_3 \varphi_1 - \varphi_1 \varphi_3) \right. \\ + \frac{1}{G_0 \sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3 + \frac{1}{E_0 \sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3 \left. \right] \\ - \frac{1}{\sqrt{E_0}} \frac{\partial \varphi_1}{\partial \alpha} \varphi_3 - \frac{1}{\sqrt{G_0}} \frac{\partial \varphi_2}{\partial \alpha} \varphi_3 \\ + \frac{L_0}{2 E_0} \varphi_3^2 - \frac{L_0}{2 G_0} \varphi_3^2 \\ + \left( \frac{1}{H_0} \varphi_2 \varphi_3 + \frac{1}{E_0} \varphi_1 \varphi_3 \right) \frac{\partial \varphi_1}{\partial \alpha} \\ + \left( \frac{1}{H_0} \varphi_3 \varphi_1 + \frac{1}{G_0} \varphi_2 \varphi_3 \right) \frac{\partial \varphi_2}{\partial \alpha} \\ - \frac{1}{2} \left( \frac{1}{E_0} \varphi_3^2 + \frac{1}{G_0} \varphi_3^2 \right) \frac{\partial \varphi_3}{\partial \alpha} \\ - \frac{L_0}{2 E_0 \sqrt{E_0}} \varphi_1 \varphi_3^2 - \frac{L_0}{2 G_0 \sqrt{E_0}} \varphi_1 \varphi_3^2 \\ + \frac{L_0}{G_0 \sqrt{E_0}} \varphi_3 \varphi_1 \varphi_3 + \frac{L_0}{G_0 \sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3^2 \\ + \frac{\partial E_0 / \partial \alpha}{2 H_0 \sqrt{E_0}} \left[ -\frac{1}{\sqrt{E_0}} (\varphi_1 \varphi_2 \varphi_3 + \varphi_2 \varphi_3 \varphi_1) \right. \\ - \frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_2 \varphi_3 \varphi_3 - \frac{\sqrt{G_0}}{E_0} \varphi_1^2 \varphi_3 \\ + \frac{\sqrt{G_0}}{2 E_0} \varphi_3^3 + \frac{1}{2 \sqrt{G_0}} \varphi_3 \varphi_3^2 \left. \right] \\ + \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0} \left[ \frac{1}{H_0} \varphi_2^2 \varphi_3 + \frac{1}{E_0} \varphi_1 \varphi_2 \varphi_3 \right. \\ - \frac{1}{G_0} \varphi_1 \varphi_2 \varphi_3 \left. \right] \\ - \frac{\partial E_0 / \partial \beta}{2 H_0 \sqrt{G_0}} \left[ -\frac{1}{\sqrt{G_0}} (\varphi_3 \varphi_1 \varphi_2 + \varphi_2 \varphi_1 \varphi_3) \right. \\ - \frac{\sqrt{E_0}}{G_0} \varphi_2^2 \varphi_3 + \frac{\sqrt{E_0}}{2 G_0} \varphi_3^3 \\ + \frac{1}{2 \sqrt{E_0}} \varphi_3^2 \varphi_3 \left. \right] \quad (2.8) \\ M = (1/2) \mathbf{n} \cdot (\partial^2 \mathbf{r} / \partial \alpha \partial \beta + \partial^2 \mathbf{r} / \partial \beta \partial \alpha) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= -\frac{\partial E_0/\partial\beta}{2E_0}\varphi_3 - \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2G_0}\psi_3 + \frac{1}{2}\left(\frac{L_0}{\sqrt{E_0}}\right. \\
 &+ \frac{N_0}{\sqrt{G_0}}\varphi_2) + \frac{1}{2}\left(\frac{\partial\varphi_3}{\partial\beta} + \frac{\partial\psi_3}{\partial\alpha}\right) \\
 &+ \frac{1}{2}\frac{\partial E_0}{\partial\beta}\left[\frac{1}{E_0\sqrt{E_0}}\varphi_1\varphi_3 - \frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}}\varphi_3\psi_2\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}}\psi_1\psi_3 + \frac{1}{E_0\sqrt{G_0}}\varphi_2\psi_3\right] \\
 &+ \frac{1}{2}\frac{\partial G_0}{\partial\alpha}\left[\frac{1}{G_0\sqrt{E_0}}\varphi_3\psi_1 - \frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}}\varphi_1\psi_3\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}}\varphi_2\psi_3 + \frac{1}{G_0\sqrt{G_0}}\psi_2\psi_3\right] \\
 &- \frac{1}{2\sqrt{E_0}}\left(\frac{\partial\varphi_1}{\partial\beta} + \frac{\partial\psi_1}{\partial\alpha}\right)\varphi_3 - \frac{1}{2\sqrt{G_0}}\left(\frac{\partial\varphi_2}{\partial\beta}\right. \\
 &+ \left.\frac{\partial\psi_2}{\partial\alpha}\right)\psi_3 + \frac{1}{2}\left(\frac{L_0}{E_0} + \frac{N_0}{G_0}\right)\varphi_3\psi_3 \\
 &+ \left(\frac{1}{H_0}\varphi_2\psi_3 + \frac{1}{E_0}\varphi_1\psi_3\right)\frac{\partial\varphi_1}{\partial\beta} \\
 &+ \left(\frac{1}{H_0}\varphi_3\psi_1 + \frac{1}{G_0}\psi_2\psi_3\right)\frac{\partial\varphi_2}{\partial\beta} \\
 &- \frac{1}{2}\left(\frac{1}{E_0}\varphi_3^2 + \frac{1}{G_0}\psi_3^2\right)\frac{\partial\varphi_3}{\partial\beta} \\
 &- \frac{N_0}{G_0\sqrt{E_0}}\varphi_3^2\psi_1 - \frac{N_0}{G_0\sqrt{G_0}}\varphi_3\psi_2\psi_3 \\
 &- \frac{N_0}{2E_0\sqrt{G_0}}\varphi_2\varphi_3^2 - \frac{N_0}{2G_0\sqrt{E_0}}\varphi_2\psi_3^2 \\
 &+ \frac{\partial E_0/\partial\beta}{2\sqrt{E_0}}\left[-\frac{1}{E_0\sqrt{G_0}}(\varphi_1\varphi_2\psi_3 + \varphi_2\varphi_3\psi_1)\right. \\
 &- \left.\frac{1}{G_0\sqrt{E_0}}\varphi_2\psi_2\psi_3\right. \\
 &- \left.\frac{1}{E_0\sqrt{E_0}}\varphi_1^2\varphi_3 + \frac{1}{2E_0\sqrt{E_0}}\varphi_3^3\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}}\varphi_3\psi_3^2\right] \\
 &- \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2H_0}\left[\frac{1}{H_0}\varphi_2^2\psi_3 + \frac{1}{2E_0}\varphi_1\varphi_2\varphi_3\right. \\
 &- \left.\frac{1}{2G_0}\varphi_1\psi_2\psi_3\right] \\
 &+ \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2\sqrt{G_0}}\left[-\frac{1}{G_0\sqrt{E_0}}(\varphi_3\psi_1\psi_2 + \varphi_2\psi_1\psi_3)\right. \\
 &- \left.\frac{1}{G_0\sqrt{G_0}}\psi_2^2\psi_3 + \frac{1}{2G_0\sqrt{G_0}}\psi_3^3\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}}\varphi_3^2\psi_3\right]
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 N &= n \cdot \partial^2 r^2 / \partial \beta^2 \\
 &= N_0 + \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2E_0}\varphi_3 - \frac{\partial G_0/\partial\beta}{2G_0}\psi_3 \\
 &+ \frac{N_0}{\sqrt{G_0}}\varphi_2 + \frac{\psi_3}{\partial\beta}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &- \frac{1}{2}\frac{\partial G_0}{\partial\alpha}\left[\frac{1}{E_0\sqrt{E_0}}\varphi_1\varphi_3 + \frac{1}{G_0\sqrt{E_0}}\varphi_1\psi_3\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{E_0\sqrt{G_0}}\varphi_2\psi_3 - \frac{1}{E_0\sqrt{G_0}}\varphi_3\psi_2\right] \\
 &+ \frac{\partial G_0/\partial\beta}{2G_0}\left[\frac{1}{\sqrt{E_0}}\varphi_3\psi_1 + \frac{1}{\sqrt{G_0}}\psi_2\psi_3\right] \\
 &- \frac{1}{\sqrt{E_0}}\frac{\partial\varphi_1}{\partial\beta}\varphi_3 - \frac{1}{\sqrt{G_0}}\frac{\partial\psi_2}{\partial\beta}\psi_3 \\
 &- \frac{N_0}{2E_0}\varphi_3^2 + \frac{N_0}{2G_0}\psi_3^2 \\
 &+ \left(\frac{1}{H_0}\varphi_3\psi_1 + \frac{1}{G_0}\psi_2\psi_3\right)\frac{\partial\psi_2}{\partial\beta} \\
 &+ \left(\frac{1}{H_0}\varphi_2\psi_3 + \frac{1}{E_0}\varphi_1\psi_3\right)\frac{\partial\psi_1}{\partial\beta} \\
 &- \frac{1}{2}\left(\frac{1}{G_0}\psi_3^2 + \frac{1}{E_0}\varphi_3^2\right)\frac{\partial\psi_3}{\partial\beta} \\
 &- \frac{N_0}{2G_0\sqrt{G_0}}\psi_2\psi_3^2 - \frac{N_0}{2E_0\sqrt{G_0}}\varphi_3^2\psi_2 \\
 &+ \frac{N_0}{E_0\sqrt{G_0}}\varphi_2\varphi_3^2\psi_3 + \frac{N_0}{E_0\sqrt{E_0}}\varphi_1\varphi_3^2 \\
 &+ \frac{\partial G_0/\partial\beta}{2H_0\sqrt{G_0}}\left[-\frac{1}{\sqrt{G_0}}(\varphi_3\psi_1\psi_2 + \varphi_2\psi_1\psi_3)\right. \\
 &- \left.\frac{1}{\sqrt{E_0}}\varphi_1\psi_1\psi_3 - \frac{\sqrt{E_0}}{G_0}\psi_2^2\psi_3\right. \\
 &+ \left.\frac{\sqrt{E_0}}{2G_0}\psi_3^3 + \frac{1}{2\sqrt{E_0}}\varphi_3^2\psi_3\right] \\
 &+ \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2H_0}\left[\frac{1}{H_0}\psi_1^2\psi_3 + \frac{1}{G_0}\psi_1\psi_2\psi_3\right. \\
 &- \left.\frac{1}{E_0}\varphi_1\varphi_3\psi_2\right] \\
 &- \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2H_0\sqrt{E_0}}\left[-\frac{1}{\sqrt{E_0}}(\varphi_1\varphi_2\psi_3 + \varphi_2\varphi_3\psi_1)\right. \\
 &- \left.\frac{\sqrt{G_0}}{E_0}\varphi_1^2\varphi_3 + \frac{\sqrt{G_0}}{2E_0}\varphi_3^3\right. \\
 &+ \left.\frac{1}{2\sqrt{G_0}}\varphi_3\psi_3^2\right]
 \end{aligned}$$

上式は一見可成り複雑であるが、これは  $u, v, w$  を變數とする以上止むを得ないことである。有限の變位に對して我々はなるべく簡単な  $L, M, N$  の表現を得たいのであるが、それには Euler の角を用いること等が考えられるが、それ等の考察は將來にゆずり度い。特に平板、圓筒等の場合には (2.8) は可成り簡單化され、尙實際に殼體に於いては  $w$  及びその導函數が  $u, v$  及びその導函數に比べて大きいことを考え合わせると更に多くの項を省略することが出来る。

(2.1) 及び (2.8) より曲率變化が次の様に得られる。

$$\begin{aligned} \kappa_1 = & \frac{1}{E_0} \left\{ -\frac{\partial E_0/\partial\alpha}{2E_0} \varphi_3 + \frac{\partial E_0/\partial\beta}{2G_0} \varphi_3 \right. \\ & - \frac{L_0}{\sqrt{E_0}} \varphi_1 + \frac{\partial\varphi_3}{\partial\alpha} \\ & + \frac{\partial E_0/\partial\alpha}{2E_0} \left[ \frac{1}{\sqrt{E_0}} \varphi_1\varphi_3 + \frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_2\varphi_3 \right] \\ & - \frac{1}{2} \frac{\partial E_0}{\partial\beta} \left[ \frac{1}{G_0\sqrt{E_0}} (\varphi_3\psi_1 - \varphi_1\psi_3) \right. \\ & + \left. \frac{1}{G_0\sqrt{G_0}} \varphi_2\psi_3 + \frac{1}{E_0\sqrt{G_0}} \varphi_2\varphi_3 \right] \\ & - \frac{1}{\sqrt{E_0}} \frac{\partial\varphi_1}{\partial\alpha} \varphi_3 - \frac{1}{\sqrt{G_0}} \frac{\partial\varphi_2}{\partial\alpha} \varphi_3 \\ & - \frac{L_0}{2G_0} \varphi_3^2 - \frac{L_0}{E_0} (\varphi_1^2 + \varphi_2^2) \\ & \left. + (L \text{ における } 3 \text{ 次の項}) \right\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \kappa_{12} = & \frac{1}{H_0} \left\{ -\frac{\partial E_0/\partial\beta}{2E_0} \varphi_3 - \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2G_0} \varphi_3 \right. \\ & - \frac{L_0\sqrt{G_0}\varphi_2}{2E_0} - \frac{N_0\sqrt{E_0}\varphi_1}{2G_0} \\ & + \frac{1}{2} \left( \frac{\partial\varphi_3}{\partial\beta} + \frac{\partial\varphi_3}{\partial\alpha} \right) \\ & + \frac{1}{2} \frac{\partial E_0}{\partial\beta} \left[ \frac{1}{E_0\sqrt{E_0}} \varphi_1\varphi_3 \right. \\ & - \frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}} \varphi_3\psi_2 + \frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}} \psi_1\varphi_3 \\ & + \left. \frac{1}{E_0\sqrt{G_0}} \varphi_2\varphi_3 \right] + \frac{1}{2} \frac{\partial G_0}{\partial\alpha} \left[ \frac{1}{G_0\sqrt{E_0}} \varphi_3\psi_1 \right. \\ & - \frac{1}{2G_0\sqrt{E_0}} \varphi_1\psi_3 + \frac{1}{2E_0\sqrt{G_0}} \varphi_2\varphi_3 \\ & + \left. \frac{1}{G_0\sqrt{G_0}} \varphi_2\psi_3 \right] - \frac{1}{2\sqrt{E_0}} \left( \frac{\partial\varphi_1}{\partial\beta} \right. \\ & + \left. \frac{\partial\varphi_1}{\partial\alpha} \right) \varphi_3 - \frac{1}{2\sqrt{G_0}} \left( \frac{\partial\varphi_2}{\partial\beta} + \frac{\partial\varphi_2}{\partial\alpha} \right) \varphi_3 \\ & - \frac{1}{2} \left( \frac{L_0}{E_0} + \frac{N_0}{G_0} \right) (\varphi_1\psi_1 + \varphi_2\psi_2) \\ & \left. + (M \text{ における } 3 \text{ 次の項}) \right\} \end{aligned} \quad (2.9)$$

$$\begin{aligned} \kappa_2 = & \frac{1}{G_0} \left\{ -\frac{\partial G_0/\partial\beta}{2G_0} \varphi_3 + \frac{\partial G_0/\partial\alpha}{2E_0} \varphi_3 \right. \\ & - \frac{N_0}{\sqrt{G_0}} \varphi_2 + \frac{\partial\varphi_3}{\partial\beta} \\ & + \frac{\partial G_0/\partial\beta}{2G_0} \left[ \frac{1}{\sqrt{G_0}} \varphi_2\varphi_3 + \frac{1}{\sqrt{E_0}} \varphi_3\psi_1 \right] \\ & - \frac{1}{2} \frac{\partial G_0}{\partial\alpha} \left[ \frac{1}{E_0\sqrt{G_0}} (\varphi_2\psi_3 - \varphi_3\psi_2) \right. \\ & + \left. \frac{1}{E_0\sqrt{E_0}} \varphi_1\varphi_3 + \frac{1}{G_0\sqrt{E_0}} \varphi_1\psi_3 \right] \\ & - \frac{1}{\sqrt{G_0}} \frac{\partial\varphi_2}{\partial\beta} \varphi_3 - \frac{1}{\sqrt{E_0}} \frac{\partial\varphi_1}{\partial\beta} \varphi_3 \\ & - \frac{N_0}{2E_0} \varphi_3^2 - \frac{N_0}{G_0} (\varphi_1^2 + \varphi_2^2) \\ & \left. + (N \text{ における } 3 \text{ 次の項}) \right\} \end{aligned}$$

ここで  $\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3, \psi_1, \psi_2, \psi_3$  を  $u, v, w$  で表わせば  $\kappa_1, \kappa_{12}, \kappa_2$  が  $u, v, w$  及びその導函数に関して3次の項まで正確に求められる。尚上式で下線を施した項は Love の求めた結果には存在しない一次の項である。(以下次號)

文 獻

- (1) Kirchhoff : Vorlesungen über math. Phys. Mechanik.
- (2) H. Aron : Journ. f. die reine und angewandte Math., (Crelle), 78 (1874).
- (3) Rayleigh : Lond. Math. Soc. Proc., 13 (1882).
- (4) A. E. H. Love : Phil. Trans. Roy. Soc. A. 179 (1888).  
A. E. H. Love : Math. Theory of Elasticity 4th. ed. (1927).
- (5) K. M. Irguerre : Proc. Fifth Intern. Congr. Applied Mech., (1939).
- (6) 微分幾何學教科書, 例えば Blaschke: Vorlesungen über Differentialgeometrie Bd. 1.  
Weatherburn : Differential Geometry of Three Dimensions (1927). 等  
以下の微分幾何の公式についても同様.

場の量子化に於ける Dirac の新しい試みに對する注意

武 藤 俊 之 助

(1948 年 11 月 16 日受理)

1. 緒 言

波動場の量子理論に現はれる發散の困難を回避する

努力も已に久しいけれども依然として混迷の域を脱し得ないと謂えよう。即ち吾々は廣義に於ける素粒子の構造に就いて正しい理論的記述に未だ成功し得ないの