КРУГЛАЯ ПЛАСТИНКА МИНИМАЛЬНОГО ОБЪЕМА ИЗ ИДЕАЛЬНО-ПЛАСТИЧЕСКОГО ОРТОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА, РАБОТАЮЩАЯ В ПОЛЕ ДЕЙСТВИЯ ОБЪЕМНЫХ СИЛ

минасян в. н.

Использованием достаточных условии Друкера-Шилда [1] определение толщины однослойной идеально-пластической ортотропной палстинки минимального объема, работающей в поле действия объемных сил, сведится к решению краевой задачи для нелинейного интегро-дифференциального уравнения относительно скорости прогиба пластинки. Отыскивается пластинка гладкой формы. Следуя А. А. Ильюшину, путем введения неизвестной постоянной и специальных обозначений эта краевая задача сводится к задаче Коши для системы трех обыкновенных дифференциальных уравнений первого порядка относительно безразмерных функций. Выясняется асимптотическое поведение решения вблизи центра пластинки. Приводятся примеры решения с необходимыми иллюстрациями.

1. Пусть круглая однослойная пластинка радиуса R несет равномерно распределенную поперечную нагрузку интенсивности q и находится и поле действия объемных сил плотности q. Материал пластинки обладает свойством цилиндрической ортотропии и его поведение за пределами упругости описывается законом течения, ассоциированным с поверхностью Мизеса-Хилла [2]. Целью работы является определение толщины гладкой пластинки 2h, которая при данной нагрузке и плотности объемных сил в предельном состоянии обеспечивает минимальный объем.

Известно [5, 6, 7, 8], что однослойная пластинка наименьшего объема без особых ограничений вырождается в систему очень тонких и высоких ребер, объем которой равен нулю. Можно путем соответствующих ограничений получить реальную ребристую конструкцию.

В настоящей статье оптимальная пластинка отыскивается в классе «безребристых» пластинок.

Начало цилиндрической системы координат Г. О, Z выберем в центре срединной плоскости пластияки, а ось Z направим вертикально вииз.

Основные положения классической теории изгиба упругих тонких пластин считаются справедливыми и при пластическом изгибе.

Дифференциальное уравнение рапновесия элемента пластинки имеет вид [3]:

$$\frac{dM_r}{dr} + \frac{M_r - M_0}{r} + \frac{qr}{2} + \frac{2r}{r} \int_0^{hrdr} dr = 0$$
 (1.1)

$$M_{r} = \int_{-h}^{h} a_{z} dz, \quad M_{\theta} = \int_{-h}^{h} a_{\theta} z dz \tag{1.2}$$

изгибающие моменты в сечениях r = const и 0 = const. Компоненты скоростей деформации в радиальном и кольцевом направлениях опредсляются формулами [3]

$$\xi_i = \varepsilon x_i, \quad \xi_k = \varepsilon x_k \tag{1.3}$$

где

$$x_r = -\frac{d^2w}{dr}, \quad x_t = -\frac{1}{r}\frac{dw}{dr} \quad (1.4)$$

-- скорости изменения радиальной и кольцевой кривизны соответственно, w — скорость прогиба пластинки.

Считая, что материал идеально-пластический и в каждой точке иластинки имеются три главных направления анизотропии, совпадающие с направлениями координатных линий, условие текучести в пространстие изгибающих моментов представим в виде [2]

$$f = (G+H) M_{\rm s}^2 - 2HM_{\rm s} M_0 + (F+H) M_0^2 - h^4 = 0$$
 (1.5)

С помощью ассоцинрованного закона течения и условня текучести (1,5) для скоростей кривизи и изгибающих моментов пластинки получим

$$M_{e} = \frac{1}{\mu} \frac{(F+H) \times_{e} + H \times_{b}}{FG + GH + HF}$$

$$M_{e} = \frac{1}{\mu} \frac{(G+H) \times_{b} + H \times_{b}}{FG + GH + HF}$$

$$(1.6)$$

где

$$p = \frac{1}{h^2} \sqrt{\frac{(F+H)x_r^2 + 2Hx_rx_t + (G+H)x_0^2}{FG+GH+HF}}$$
 (1.7)

Известно [1], что если при заданных нагрузках и плотности объемных сил пластинка находится в предельном состоянии и существует такое поле кинематически допустимых скоростей обобщенных деформации, связанных с обобщенными усилиями ассоциированным законом течения, при котором производная скорости модифицированной диссипации удельной анергии по толицине принимает постоянное положительное эначение во всей пластинке, то такая пластинка имеет минимальный объем.

Вышеупомянутое условие в случае осесимметричного поперечного из-

$$\frac{1}{2}\frac{\partial D}{\partial h} - \gamma w = k = \text{const} \quad 0 \tag{1.8}$$

где k — положительная постоянная, D — скорость диссипации энергии единичной площади срединной плоскости пластинки

$$D = M_r x_r + M_b x_b \tag{1.9}$$

С учетом (1.6) из (1.9) можно записать

$$D = \mu [(G+H) M_r^2 - 2HM_r M_0 + (F+H) M_0^2]$$
 (1.10)

Далее, из (1.5) и (1.10) следует, что

$$D = \mu h^{1} \tag{1.11}$$

Подставляя из (1.7) значение μ в (1.11), для скорости диссипации внергии получим следующее выражение через скорости кривизи x_1 и x_2 :

$$D = h^2 \sqrt{\frac{(F+H)x_1^2 + 2Hx_2x_1 + (G+H)x_1^2}{FG+GH+HF}}$$
 (1.12)

Для полутолщины пластинки /г с учетом (1.8) и (1.12) получим

$$h = (k + \gamma w) \frac{V FG + GH + HF}{V (F - H) x_{0}^{2} + 2Hx_{0} x_{0} + (G + H) x_{0}}$$
(1.13)

Из (1.7) и (1.13) следует

$$\mu = \frac{1}{(k + \gamma w)^{-}} \left[\frac{(F+H) x_{\rho}^{2} + 2H x_{\rho} x_{\theta} + (G+H)}{IG + GH + HF} \right]$$
(1.14)

Введем следующие обозначения:

$$a_1 = \frac{F+H}{\sqrt{FG+GH+HF}}, \quad a_2 = \frac{G+H}{\sqrt{FG+GH+HF}} \quad (1.15)$$

$$a_3 = \frac{H}{\sqrt{FG+GH+HF}}, \quad \alpha = (FG+GH+HF)^{1/4}$$

С учетом этих обозначений имсем

$$M_{r} = 2(k + \gamma w)^{2} \frac{\alpha_{1}x_{r} + \alpha_{3}x_{6}}{\frac{2}{1+\frac{2}{1+2}} + 2\alpha_{3}x_{r}x_{6} + \alpha_{2}x_{6}}$$

$$M_{0} = 2(k + \gamma w)^{2} \frac{\alpha_{2}x_{6} + \alpha_{3}x_{r}}{(\alpha_{1}x_{r}^{2} + 2\alpha_{3}x_{r}x_{6} + \alpha_{2}x_{6}^{2})^{\frac{1}{1+2}}}$$
(1.16)

$$h = \alpha (k + \gamma w) \frac{1}{(\alpha_1 x_s^2 + 2\alpha_3 x_s x_g + \alpha_3 x_g^2)^{1/2}}$$
 (1.17)

Подставляя выражения изгибающих моментов (1.16) и толщины пластинки (1.17) в дифференциальное уравнение равновесия (1.1), после некоторых выкладок получим

$$\left[(a_{1}a_{1} - 3a^{2}) x^{2} - 4a_{1}a_{3}x_{r} x_{1} - 2a^{2}x^{2} \right] \frac{dx}{dr} - \left[2a_{1}a_{3}x_{r}^{2} + (a^{2} + 3a_{1}a_{2}) x_{r} x_{1} + \frac{2a_{2}a_{3}x_{2}^{2}}{dr} + \frac{1}{r} \left[(a_{1} - a_{3}) x_{r} + (a_{1} - a_{2}) x_{1} \right] (a_{1}x_{r}^{2} + 2a_{3}x_{r} + a_{2}x_{0}^{2}) - \frac{2\gamma rx_{0}}{r} \left(a_{1}x_{r} + a_{3}x_{0} \right) (a_{1}x^{2} + 2a_{3}x_{r} x_{0} + a_{2}x^{2}) + \frac{2\gamma r^{2}}{r} \left[\frac{a_{1}x_{r}^{2} + 2a_{3}x_{r} x_{0} + a_{2}x_{0}^{2}}{(k + \gamma w)^{2}} \right] = 0$$

$$\left[\frac{(a_{1}x_{r}^{2} + 2a_{3}x_{r} x_{0} + a_{2}x_{0}^{2})^{\frac{2}{r}}}{(k + \gamma w)^{2}} \right] = 0$$

К втому уравнению следует добавить ограниченность скорости прогиба в центре пластинки и граничные условия, которые имеют вид:

а) при шариирном опирании

$$w|_{r=R} = M_r|_{r=R} = 0 (1.19)$$

б) при защемленин

$$w\big|_{r=R} = \frac{dw}{dr}\bigg|_{r=R} = 0 \tag{1.20}$$

Таким образом, задача определения толщины ортотронной идеальнопластической однослойной пластинки минимального объема, работающей в поле действия объемных сил, при гладкой поверхности текучести материала свелась к краевой задаче для нелинейного интегро-дифференциального уравнения третьего порядка относительно скорости прогиба (1.18) с соответствующими граничными условиями (1.19) или (1.20).

2. Решение полученной выше красвой задачи связано с большими трудностями. Пользуясь осесимметричностью, можно задачу свести к задаче Коши, которая решается существенно проще. С этой целью, следуя [3], явсдем обозначения

$$r = ce^{-r}$$
, $\overline{w} = \frac{w}{akR}$, $\overline{q} = \frac{aq}{2} \frac{R^2}{e^2}$, $\overline{\gamma} = \alpha R \gamma$ (2.1)

где р — новая безразмерная переменная, с — неизвестная постоянная. С учетом (2.1) уравнение (1.18) запишем в виде системы

$$\frac{dw}{dv} = x, \quad \frac{dx}{dv} = v$$

$$\frac{dv}{dv} = -2x - 3v - \frac{1}{\frac{1}{1}B - 3B_1} \left\{ \frac{\sum BB_1 x}{-1w} + B(B_2 - B_1) + \frac{1}{1}B_2 + \frac{1}{$$

где приняты обозначения

$$B = a_1 (x + v)^2 - 2a_1 x (x + v) + a_2 B_1 = a_1 x - a_2 (x + v), \quad B_2 = a_2 x - a_3 (x + v)$$
(2.3)

Граничные условия в новых обозначениях примут вид;

а) при шарнирном опирании

$$\overline{w}\Big|_{p=p_a}=0, \qquad B_1B^{-N_2}\Big|_{p=p_a}=0$$
 (2.4)

б) при защемлении

$$\overline{u} \Big|_{z=z_a} = 0, \qquad \frac{d\overline{u}}{du} \Big|_{z=z_a} = 0 \tag{2.5}$$

Полутолщина и объем пластинки определяются формулами

$$\frac{h}{R} = \frac{1 + \tau w}{B^{1/2}} e^{2(\rho_{\alpha} - \epsilon)}, \quad \frac{V}{4 = R^3} = e^{4\rho_{\alpha}} \int_{\rho_{\alpha}} (1 + \tau w) B^{-1/2} e^{-1s} ds \qquad (2.6)$$

где ра— значение аргумента, при котором удовлетворяются соответствующие граничные условия.

Так как в силу введения неизвестной постоянной с внешняя кромка пластинки становится неизвестной, то для системы (2.2) можно решить задачу Коши. В качестве начальных условий служат значения искомых функций в центре пластинки W, и v. Численное интегрирование системы (2.2) продолжается до того значения аргумента Pa, при котором одновременно удовлетворяются соответствующие граничные условия. В отличигот случая отсутствия объемных сил для этого необходимо повторить численное интегрирование при разных начальных значениях для W. Так как безразмерная нагрузка 4 в себе содержит неизвестную постоянную

c=Ke, то после определения ρ_n можно вычислить значения действительной нагрузки q. Так как центру пластинки соответствует бесконечно большое значение аргумента $\rho=\infty$ то для реализации численного интегрирования необходимо предварительно выяснить асимптотическое поведение решения при стремлении ρ к бесконечности и определить значения σ , и и σ для конечного, достаточно большого ρ_o . Безразмерную скорость прогиба σ для больших ρ ищем в виде

$$w = w_0 \left(1 - e^{-x} \right) \tag{2.7}$$

Подставляя это выражение в систему уравнений (2.2), замечаем, что для ее удовлетворения при µ - ∞ необходимо выполнение неравеиства

$$1 < x < \frac{7}{3} \tag{2.8}$$

Имея ввиду это условие, приходим к следующему алгебранческому уравнению четвертой степени относительно х:

$$2a_{1}^{2}x^{4} + (7a_{1}a_{1} - 11a_{1}^{2})x^{3} + (21a_{1}^{2} + 6a_{3}^{2} + 3a_{1}a_{2} - 30a_{1}a_{3})x^{2} + + (39a_{1}a_{1} + 5a_{2}a_{1} - 9a_{1}a_{2} - 17a_{1}^{2} - 18a_{3}^{2})x + + 5a_{1}^{2} + a_{2}^{2} + 12a_{3}^{2} + 6a_{1}a_{2} - 16a_{1}a_{3} - 8a_{2}a_{2} = 0$$

$$(2.9)$$

Следует заметить, что в это уравнение не входит плотность объемных сил у, в результате чего асимптотическое поведение решения вблизи центра пластинки зависит только от характера анизотропии материала. Системы уравнении (2.2) удовлетворяется для любого значения — Это естественны, так как значение ш, зависит также от граничных условий.

С целью определения и необходимо повторить численное интегрирование для разных w_v пока одновременно не удовлетворятся граничные условия задачи.

- 3. Рассмотрим следующие конкретные примеры:
- a) $\sigma_{\rm p}/\sigma_{\rm ss} = 3/2$, $\sigma_{\rm ss}/\sigma_{\rm ss} = 2/3$
- б) изотропный материал
- B) $\sigma_{ar}/\sigma_{az} = 2/3$, = 1

Вычисляя на (1.15) α_0 , α_2 , α_3 и подставляя их значения в характеристическое уравнение (2.9), получим

a)
$$x = 2.2951$$
; 6) $x = 2$; B) $x = 1.6621$

Остальные три корня для всех перечисленных случаев не удовлетворяют условию (2.8), поэтому отбрасываются. Из (2.7) для поведения решений системы (2.2) в окрестности центра пластники имеем

a)
$$w = w_0 (1 - e^{-2.2951})$$
, $x = 2.2951 w_0 e^{-2.2951}$, $v = -2.2951 \times$

6)
$$w = w_0 (1 - e^{-z_0}), \quad x = 2w_0 e^{-z_0}, \quad v = -4w_0 e^{-z_0}$$
 (3.1)

B)
$$u^{\nu} = (1 - e^{-1}), \quad x = 1.6621 w_0 e^{-1}, \quad v = -1.6621 x$$

Имея в виду (2.7), (3.1) и (2.6), заметим, что в случае а) толщина пластинки в центре становится бесконечно большой, в случае б) принимает определенное ограниченное значение, а в случае в) превращается в нуль.

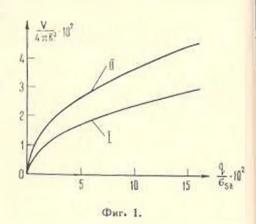
В табл. 1 приведены некоторые результаты решения задачи защемленной по контуру пластинки, несущей равномерно распределенную нагрузку и находящейся под действием объемных сил данной плотности. В последних столбцах таблицы представлены соответствующие графики изменения безразмерной полутолщины пластинки.

Вычисления были проведены также для случая отсутствия объемных сил. Результаты совпали с ранее полученными результатами [4]. В табл. 2

7 R /G _{St} = 0 05, 0 /G _{St} = 0 14.95 V/4 3 R = 0.02806	Наптропная пластинка % R/6 _s =0.05, 0/6 _s =0.0592 V/4 n.R ¹ = 0.02797	$6_{SR}/6_{St}-1$ $7R/6_{St}=0.05$; $9/6_{St}-0.06085$ $V/4\pi R^3=0.02927$
7/8 W X V 182 h/8 = 100	r/R W X V 102 h/R = 100	T/R W X V 182 h/R = 100
0 151 0 0 ~~	0 2.84 0 0 736	0 2.5 0 0 0
0 05 1 51 0 006 0 01 13 16	0.05 2.83 0.02 0.04 8.31	0.05 2.49 0.03 -0.05 5.03
0 1 1 5 0 0 3 - 0 0 6 1 0 . 7 1	U.1 2.01 U.U7 -U 10 0.24	0.1 2.45 0.09 - 0.15 6.21
0.15 1 4 8 0 07 -0 17 9 42		0.15 24 0.17 - 0.3 6.9
0 2 1 45 0.14 - 0.33 8 52	0.2 2 1 0.0 11.01 1.01	0.2 2.33 0.29 - 0.5 7 32
0 25 1 41 0.24 -0.55 7 78	0.25 2 61 0.47 0.99 7 59	0.25 2 26 0.42 - 0.76 7 56
03 136 036 086 7.11		0.3 2,16 0.59 -1.09 7.63
0.35 1 29 0 53 1 28 6 46	8 35 2 38 0 97 - 2 15 6 8	0 35 2.06 0 79 -1.5 7.57
0.4 1 2 0 73 185 5 79	0 4 2 23 1 32 -3 62 6 27	0.4 1.94 1.02 -2 11 7.38
0.45 1.1 0.99 -2 63 5 05	0 45 2 05 1 73 -4 21 5.64	0.45 1.8 1.29 -2.68 7.05
0.5 0.98 1.33 -382 4.18	C - 151 2.20 Mar 2.00	0.5 1.65 1.62 -3.57 6.58
0.55 0.84 1.78 -6.04 3.06	0 55 1.59 2.95 -8 89 3 86	0.55 1.48 2.01 -4.82 5 94
0.6 0.65 2.59 -18 3 1.07	0.6 1.3 3.98 -16.2 2 43	0.6 1.28 2.51 -6.76 5.08
0.607 0 62 2.93 7 2 0	0.632 1 06 5.46 + 2 0	0.65 1.06 3.18 -10.5 3.9
0.65 0.46 2.11 6.38 2.71	0.65 0.92 4.52 19.8 1.83	0.7 0.79 4.32 -25.4 1 93
0.7 8.32 17 4.94 4.9	0.7 0.63 3.49 (1.1 3.55)	0.715 0 69 5 19 7 8 0
0.75 0.21 137 4.64 5.0		0.75 0 48 3 65 19 3 2 99
0.8 0.13 1.07 4 65 5.87	0.8 0.26 2.16 9.47 5.62	0 8 0 28 2 62 13.9 4 67
0.85 0 08 0.79 4.8 6.65	0.85 0.14 1.59 9.62 6.44	0.85 0.15 1.83 12 3 5.94
0.9 0.04 0.51 5.03 7.37	0.9 0.07 1.03 9.94 7.21	0 3 0.00 1 1 11.0 7 04
0.95 0 02 0.23 5.3 8.06	0.95 0.03 0.48 10.3 7.94	0.95 11 02 0.53 11.2 8.04
10 0 5.55 8.61	1.0 0 0 10.7 8.57	10 0 0 11 18.95

представлены некоторые значения объема пластинки в зависимости от нагрузки при фиксированном значении $\gamma R/\sigma_{xx}$. На основе этих данных на фиг. 1 построены графики зависимости безразмерного объема пластии-

				Таблица 2
•	$\sigma_{a} : \sigma_{aa} = 3.2$ $\sigma_{a} : \sigma_{aa} = 2/3$ $A : \sigma_{aa} = 0.05$		Изотронная пластинка 7R о 0.05	
	102910	10º V 4-R3	10 ² q 2,	$10^{\mu}V/4\pi R^{\pm}$
	()	0	0	0
	0.98	0.79	1.09	1.32
	4.39	1.60	4.40	2.49
	7.39	2.05	7.45	3.20
	11.92	2,60	12.05	4.01
	14.95	2.89	15.13	4.49



ки $V/4\pi R^3$ от величины безразмерной интенсивности нагрузки $q/4\pi R^3$ где 1 кривая соответствует случаю а), 11- случаю б).

ԾԱՎԱԼԱՅԻՆ ՈՒԺԵՐԻ ԴԱՇՏՈՒՄ ԱՇԽԱՏՈՂ ԻԴԵԱԼԱԿԱՆ–ՊԼԱՍՏԻԿ ՕՐՔՈՏՐՈՊ ՆՅՈՒԹԻՑ ՄԻՆԻՄԱԼ ԾԱՎԱԼԻ ԿԼՈՐ ՍԱԼԸ

Վ. Ն. ՄԻՆԱՍՅԱՆ

Ամփոփում

Որոշվում է ծավալային ուժերի դաշտում աշխատող, իզևալական-պլաստիկ օրքոտրոպ նյունից պատրաստված, մինիմալ ծավալի կլոր սալի Տաստունյունը։

Խնդիրը բերվում է սալի ձկվածքի փոփոխման արազության նկատմամբ ոչ դծային ինտնգրուդիֆերննցիալ Հավասարման Համար եղբային խնդրի լուծմանը։

ROUND PLATE OF MINIMUM VOLUME MADE OF AN IDEAL PLASTIC ORTHOTROPIC MATERIAL OPERATING IN THE FIELD OF ACTION OF VOLUMETRIC FORCES

V. N. MINASIAN

Summary

The variable thickness of a minimum volume round plate, made of an ideal plastic orthotropic material, operating in the field of volumetric force is defined.

The problem is reduced to the solution of boundary problem for the nonlinear integrodifferential equation in relation to the velocity of deflection of the plate.

ЛИТЕРАТУРА

- 1. Шила Р. Методы оптимального проектирования конструкций. Сб. Механика. 1952. 2 (72), с. 148—159.
- 2. Хил. Р. Математическая теория пластичности, М.: ГИТТА, 1967.
- 3. Ильюшин А. А. Пластичность. М.—Л.: Гостехиздат, 1948.
- Киракосян Р. М., Минасян В. Н., Саркисян М. С. О проектировании однослайной круглой орготропной пластинки наименьшего объема в стадии предельного равновесия. Всесоюзная конференция «Проблемы оптимизации и надежности в строительной механике», Тезисы докладов, Вильнюс, май 1979, с. 70—71.
- Аурье К. А., Черкаев А. В. О применении теоремы Прагера к задаче оптимального проектирования тонких пластии.— Изв. АН СССР, МТТ, 1976, № 6, с. 157—159.
- Рейтман М. И., Шапиро Г. С. Оптимальное проектирование деформируемых твердых тел. Итоги науки и техники. Механика деформируемого твердого тела. № 12, М : ВИНИТИ, 1978.
- 7. Арман Ж.-Л. П. Приложения теории оптимального управления системами с распределенными нараметрами к надачам оптимизации конструкций. М.: Мир. 1977.
- 8. Megarefs G. J. Method for minimal design of axisymmetric plates.- ASCE, 1966, v. 92, No. 6, p. 79-99.

Институт механики АН Армянской ССР Поступила в редакцию 25. VI, 1981