

А. Ш. ПЕТОЯН

ОБ УСТОЙЧИВОСТИ И КОЛЕБАНИЯХ ТРАНСВЕРСАЛЬНО-ИЗОТРОПНОЙ ПРЯМОУГОЛЬНОЙ ПЛАСТИНКИ

1. Рассматриваются задачи о статической устойчивости и колебаниях прямоугольной трансверсально-изотропной пластинки, сжатой вдоль одной из сторон равномерно распределенными усилиями T . Полагается, что пластинка шарнирно закреплена по всему контуру, а плоскости изотропии параллельны срединной плоскости пластинки.

В статье [7] уточненная теория изгиба пластинки во втором приближении приведена к интегрированию уравнений

$$\nabla^4 \Phi_0 = \frac{q}{D}, \quad (1.1)$$

$$\nabla^2 \bar{\varphi} - \frac{2}{8\alpha h^2} \bar{\varphi} = 0, \quad (1.2)$$

где D — цилиндрическая жесткость, h — полутолщина,

$$D = \frac{2EK^3}{3(1-\nu^2)}, \quad \alpha = \frac{G}{G_1}, \quad (1.3)$$

q — интенсивность нормальной к поверхности пластинки нагрузки, E и G — упругие постоянные в плоскостях изотропии, G_1 — модуль сдвига и перпендикулярном к плоскости изотропии направлении, Φ_0 и $\bar{\varphi}$ — искомые функции, зависящие от координат x и y .

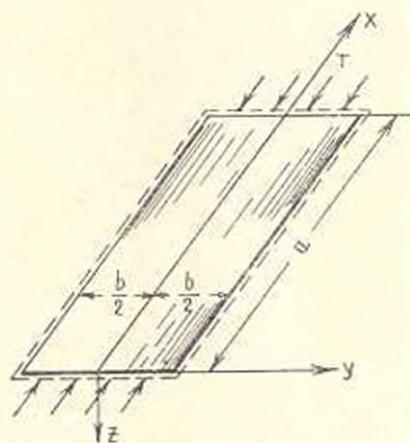
2. При рассмотрении задачи о статической устойчивости пластинки в правой части уравнения (1.1) вместо q нужно подставить

$$q = -T\theta_1 w_0, \quad (2.1)$$

Тогда (1.1) примет вид

$$\nabla^4 \Phi_0 = -\frac{T}{D} \theta_1 w_0, \quad (2.2)$$

Задача приводится к интегрированию уравнений (2.2) и (1.2) при статических и кинематических краевых условиях, налагаемых на изгибающие моменты M_x и M_y , прогиб w_0 , элементарные вращения ω_1 и ω_2 на контуре пластинки.



Фиг. 1.

Перечисленные величины определяются через функции Φ_0 и φ формулами

$$\begin{aligned}
 w_0 &= \left[1 - \frac{8s_0^2 - 3\mu_2}{10(1-\mu)} h^2 \nabla^2 \right] \Phi_0, \\
 M_1 &= -D \left[\frac{4}{5} s_0 (1-\mu) \partial_1 \partial_2 \varphi + \left(\partial_1^2 \Phi_0 + \mu \partial_2^2 \Phi_0 - \frac{2}{5} \mu_2 h^2 \partial_1^2 \nabla^2 \Phi_0 \right) \right], \\
 M_2 &= D \left[\frac{4}{5} s_0 (1-\mu) \partial_1 \partial_2 \varphi - \left(\partial_2^2 \Phi_0 + \mu \partial_1^2 \Phi_0 - \frac{2}{5} \mu_2 h^2 \partial_1^2 \nabla^2 \Phi_0 \right) \right], \\
 v_1 &= \frac{1}{3} s_0 \partial_2 \varphi + \left[1 - \frac{7}{15} \frac{s_0^2 - \mu_2}{1-\mu} h^2 \nabla^2 \right] \partial_1 \Phi_0, \\
 v_2 &= -\frac{1}{3} s_0 \partial_1 \varphi + \left[1 - \frac{7}{15} \frac{s_0^2 - \mu_2}{1-\mu} h^2 \nabla^2 \right] \partial_2 \Phi_0.
 \end{aligned} \quad (2.3)$$

Подставляя значения w_0 из (2.3) в (2.2), получим

$$\nabla^4 \Phi_0 = -\frac{T}{D} (1 - k_1 \nabla^2) \partial_1^2 \Phi_0. \quad (2.4)$$

Представим интеграл уравнения (2.4) в виде

$$\Phi_0 = Y(y) \sin \frac{m\pi x}{a}, \quad (2.5)$$

где $Y(y)$ — функция, зависящая только от y .

Внеся (2.5) в (2.4), получим для Y уравнение

$$Y^{IV} - b_1 Y'' - b_2 Y = 0, \quad (2.6)$$

$$\begin{aligned}
 \text{где} \quad b_1 &= \lambda^2 \left(2 - \frac{T}{D} k \right), & b_2 &= \lambda^2 \left(\lambda^2 - \frac{T}{D} \lambda^2 k - \frac{T}{D} \right), \\
 \lambda &= \frac{m\pi}{a}, & k_1 &= \frac{8s_0^2 - 3\mu_2}{10(1-\mu)} h^2,
 \end{aligned} \quad (2.7)$$

$$\mu_2 = \frac{E}{E_1} \mu_1.$$

Из характеристического уравнения для (2.7)

$$\lambda^4 - b_1 \lambda^2 - b_2 = 0 \quad (2.8)$$

получим

$$\lambda_{\lambda 1} = \pm \sqrt{\frac{b_1 + \sqrt{b_1^2 - 4b_2}}{2}}, \quad \lambda_{\lambda 2} = \pm \sqrt{\frac{b_1 - \sqrt{b_1^2 - 4b_2}}{2}}. \quad (2.9)$$

Здесь

$$b_1^2 - 4b_2 = \left(\frac{T}{D} \lambda^2 k_1 \right)^2 - 4\lambda^2 \frac{T}{D}.$$

Ниже будет показано, что при потере устойчивости $b_1^2 - 4b_2 > b_1$, следовательно, корни $\lambda_{1,2}$ будут действительными, а $\lambda_{3,4}$ — мнимыми.

Обозначим

$$\lambda_1 = \sqrt{\frac{b_1 + \sqrt{b_1^2 - 4b_2}}{2}}, \quad \lambda_2 = \sqrt{\frac{b_1 - \sqrt{b_1^2 - 4b_2}}{2}}. \quad (2.10)$$

интеграл уравнения (2.6) получим в виде

$$Y(y) = C_1 \operatorname{ch} \lambda_1 y + C_2 \operatorname{sh} \lambda_1 y + C_3 \cos \lambda_2 y + C_4 \sin \lambda_2 y. \quad (2.11)$$

Аналогичным образом полагаем и (1.2)

$$\bar{z} = \theta(y) \cos \frac{m\pi x}{a}. \quad (2.12)$$

где $\theta(y)$ — функция от y .

Подставляя (2.12) в (1.2), получим

$$b'' - \tau_0^2 \theta = 0, \quad \tau_0^2 = \left(i^2 - \frac{2}{a^2} \right). \quad (2.13)$$

Из характеристического уравнения для (2.13)

$$\lambda^2 - \tau_0^2 = 0 \quad (2.14)$$

имеем

$$\lambda_{1,2} = \pm \tau_0. \quad (2.15)$$

Поэтому для $\theta(y)$ получаем

$$\theta(y) = C_5 \operatorname{ch} \tau_0 y + C_6 \operatorname{sh} \tau_0 y. \quad (2.16)$$

Выбранные функции Φ_0 и \bar{z} в виде (2.5) и (2.12) удовлетворяют граничным условиям $w_0 = M_1 = w_2 = 0$ на краях $x = 0, x = a$. Постоянные интегрирования C_i ($i = 1, 2, \dots, 6$), входящие в (2.11) и (2.15), определяются из граничных условий, налагаемых на края пластинки

$$y = \pm \frac{b}{2}.$$

Задача упрощается, если учесть симметрию упругой поверхности пластинки относительно оси x .

Выражения (2.3) дают

$$w_0 = [C_1 (1 + k_1 i^2 - k_1^2) \operatorname{ch} \lambda_1 y + C_2 (1 - k_1 i^2 + k_1^2) \cos \lambda_2 y] \sin \frac{m\pi x}{a},$$

$$M_x = -D \left\{ \frac{4}{5} i s_0 (1 - \mu) \tau_0 \operatorname{ch} \tau_0 y \cdot C_5 + [\lambda_1^2 (1 - k_1^2) + \right.$$

$$\left. -\lambda_2^2 (k_2^2 - 1) \right] \operatorname{ch} \lambda_1 y \cdot C_1 + [\lambda_2^2 (k_2^2 - 1) + \lambda_2^2 (k_2^2 - \mu)] \cos \lambda_2 y \cdot C_2 \left\} \sin \frac{m\pi x}{a}. \quad (2.17)$$

$$\omega_1 = \left[\frac{1}{3} s_0 \cdot \tau_0 \operatorname{ch} \tau_0 y \cdot C_0 + i(1 - k_3 i^2 - k_3 a_0^2) \operatorname{ch} \alpha_0 y \cdot C_1 + \right. \\ \left. + i(1 + k_2 i^2 + k_3 \beta_0^2) \cos \beta_0 y \cdot C_2 \right] \cos \frac{m\pi x}{a},$$

где введены обозначения

$$k_2 = -\frac{2}{3} \alpha_0 k^2, \quad k_3 = \frac{7}{15} \cdot \frac{s_0^2 - \rho_1}{1 - \rho_1} k^2. \quad (2.18)$$

Граничные условия

$w_0 = M_0 = \alpha_1 = 0$ при $y = \frac{b}{2}$ записываются так:

$$(1 - k_1 i^2 - k_1 a_0^2) \operatorname{ch} \alpha_0 \frac{b}{2} \cdot C_1 + (1 + k_1 i^2 + k_1 a_0^2) \cos \beta_0 \frac{b}{2} \cdot C_2 = 0, \\ \frac{4}{5} i s_0 (1 - \rho_1) \tau_0 \operatorname{ch} \tau_0 \frac{b}{2} \cdot C_0 + [\alpha_0^2 (1 - k_2 i^2) + i^2 (k_2 i^2 - \rho)] \operatorname{ch} \alpha_0 \frac{b}{2} \cdot C_1 + \\ + [\beta_0^2 (k_2 i^2 - 1) + i^2 (k_2 i^2 - \rho)] \cos \beta_0 \frac{b}{2} \cdot C_2 = 0, \quad (2.19) \\ \frac{1}{3} s_0 \cdot \tau_0 \operatorname{ch} \tau_0 \frac{b}{2} \cdot C_0 + i(1 + k_3 i^2 - k_3 a_0^2) \operatorname{ch} \alpha_0 \frac{b}{2} \cdot C_1 + \\ + i(1 + k_3 i^2 + k_3 \beta_0^2) \cos \beta_0 \frac{b}{2} \cdot C_2 = 0.$$

Приравняв нулю определитель системы (2.19), находим

$$\cos \beta_0 \frac{b}{2} = 0, \quad (2.20)$$

следовательно,

$$\beta_0 = \frac{2n-1}{b} \pi \quad (n = 1, 2, 3, \dots), \quad (2.21)$$

$$\sqrt{\frac{b_1^2 - 4b_2 - b_1}{2}} = \frac{2n-1}{b} \pi. \quad (2.22)$$

Из уравнения (2.22) находим

$$T = \frac{D \left| \frac{(2n-1)^2}{b^2} \pi^2 + i^2 \right|^2}{i^2 \left| 1 + k_3 i^2 + \frac{(2n-1)^2}{b^2} \pi^2 k_3 \right|^2}. \quad (2.23)$$

Для того, чтобы получить первую критическую нагрузку, надо положить $n = 1$, поэтому

$$T^* = \frac{D\pi^2}{b^2} \frac{\left(\frac{m}{c} + \frac{c}{m}\right)^2}{1 + k\left(1 + \frac{m^2}{c^2}\right)}, \quad (2.24)$$

где

$$c = \frac{a}{b}, \quad k = \frac{8s_0^2 - 3\nu_0}{10(1-\nu)} \pi^2 \cdot \frac{h^2}{b^2}. \quad (2.25)$$

При $k = 0$ формула (2.25) дает значение критической нагрузки, определяемой классической теорией.

Обозначим

$$\psi(c) = \frac{\left(\frac{m}{c} + \frac{c}{m}\right)^2}{1 + k\left(1 + \frac{m^2}{c^2}\right)}. \quad (2.26)$$

Приравняв нулю первую производную функции $\psi(c)$, находим те значения c , для которых критическая нагрузка принимает минимальные значения

$$\psi'(c) = 0, \quad c = m \sqrt{\frac{1-k}{1+k}}. \quad (2.27)$$

Подставляя значение c из (2.27) в (2.26), получаем

$$\psi_{\min} = \frac{4}{(1+k)^2}, \quad (2.28)$$

$$T_{\min}^* = \frac{D\pi^2}{b^2} \frac{4}{(1+k)^2}. \quad (2.29)$$

Для графического построения функции $\psi(c)$ определим координаты точек пересечения кривых устойчивости при переходе от m к $m+1$ полуволам

$$\frac{\left(\frac{m}{c} + \frac{c}{m}\right)^2}{1 + k\left(1 + \frac{m^2}{c^2}\right)} = \frac{\left(\frac{m+1}{c} + \frac{c}{m+1}\right)^2}{1 + k\left[1 + \frac{(m+1)^2}{c^2}\right]}. \quad (2.30)$$

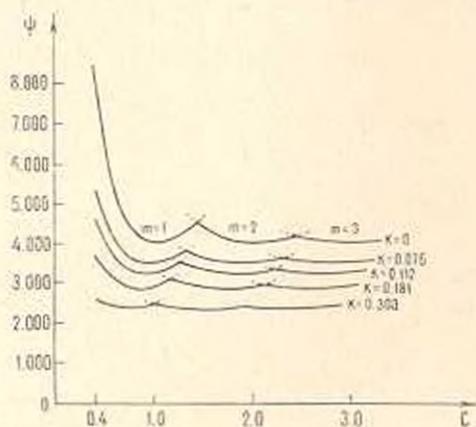
Из равенства (2.30) определяем абсциссу точки пересечения двух соседних кривых устойчивости

$$\bar{c} = \left[\frac{\sqrt{4m^2(m+1)^2 + k^2(2m+1)^2} - k(2m^2 + 2m + 1)}{2(1+k)} \right]^{1/2}. \quad (2.31)$$

Подставляя (2.31) в (2.26), получим выражение для ординаты этой точки

$$\bar{\psi} = \frac{(2m^2 + 2m + 1) \sqrt{4m^2(m+1)^2 + k^2(2m+1)^2} - 4m^2(m+1)^2 - k(2m+1)^2}{2m^2(m+1)^2(1-k)^2} \quad (2.32)$$

На фиг. 2 представлены графики функции $\bar{\psi}(c)$. По оси абсцисс отложено отношение сторон $\frac{a}{b} = c$, а по оси ординат $\bar{\psi}(c)$. Для некоторых фиксированных значений k построены кривые $\bar{\psi}(c)$, соответствующие $m = 1, 2, 3, 4, \dots$.



Фиг. 2.

Для каждого $m = 1, 2, 3, 4, \dots$ $\bar{\psi}(c)$ имеет единственную точку минимума с абсциссой $c =$

$$= m \sqrt{\frac{1-k}{1+k}}$$

Части кривых $\bar{\psi}(c)$, показанных сплошными линиями, определяют значения критической нагрузки для данного значения $c = \frac{a}{b}$.

Для коротких пластинок кривая устойчивости, соответствующая $m = 1$, дает наименьшие значения критической нагрузки, а для сравнительно длинных пластинок минимальные значения для критической нагрузки получаются при $m > 1$.

Все данные, необходимые для построения графиков функции $\bar{\psi}$, помещены в приводимых ниже таблицах.

В табл. 1 и 2 приведены значения координат характерных точек функции $\bar{\psi}(c)$ при $\nu = 0,3$.

В табл. 3 даны координаты точек кривой $\bar{\psi}(c)$ для разных значений k .

Таблица 1

$$\frac{h}{b} = \frac{1}{10}$$

			Точки min		m=1		m=2		m=3	
$\frac{G}{G_1}$	$\frac{E}{E_1}$	k	c	$\bar{\psi}_{min}$	\bar{c}	$\bar{\psi}$	\bar{c}	$\bar{\psi}$	\bar{c}	$\bar{\psi}$
0	0	0	1,0	4	1,414	4,500	2,443	4,167	3,464	4,083
2	2	0,207	0,810	2,746	1,117	2,999	1,942	2,816	2,800	2,780
3	3	0,308	0,727	2,338	1,004	2,510	1,758	2,383	2,580	2,360
4	4	0,414	0,644	2,000	0,864	2,074	1,549	2,021	2,206	2,013
5	5	0,513	0,570	1,748	0,752	1,791	1,365	1,764	1,944	1,756

Таблица 2

			$\frac{h}{b} = \frac{1}{20}$							
			Точки min		m=1		m=2		m=3	
$\frac{G}{G_1}$	$\frac{E}{E_1}$	k	c	m	\bar{c}	$\bar{\psi}$	\bar{c}	$\bar{\psi}$	\bar{c}	$\bar{\psi}$
0	0	0	1,0	1,00	1,414	4,500	2,405	4,167	3,464	4,083
2	2	0,052	0,949	3,613	1,195	4,086	2,327	3,749	3,285	3,682
3	3	0,076	0,926	3,448	1,295	3,820	2,363	3,590	3,275	3,485
4	4	0,104	0,901	3,281	1,258	3,602	2,304	3,391	3,114	3,336
5	5	0,128	0,880	3,145	1,223	3,433	2,213	3,152	3,044	3,194

Таблица 3

$\frac{c}{k}$	0	0,052	0,076	0,101	0,128	0,207	0,308	0,414
0,4	3,410	6,107	5,422	4,785	4,362	3,363	2,523	2,102
0,5	6,250	4,960	1,528	4,112	3,811	3,071	2,461	2,036
0,6	5,139	4,295	3,993	3,689	3,463	2,884	2,375	2,004
0,7	4,537	3,918	3,686	3,447	3,266	2,790	2,343	2,009
0,8	4,202	3,708	3,516	3,318	3,164	2,746	2,319	2,040
0,9	4,044	3,623	3,456	3,282	3,145	2,766	2,396	2,043
1,0	4,000	3,623	3,472	3,311	3,185	2,814	2,475	2,188
1,1	4,036	3,656	3,513	3,391	3,271	2,929	2,584	2,298
1,2	4,127	3,793	3,655	3,507	3,390	3,053	2,708	2,418
1,3	4,285	3,957	3,822	3,676	3,560	3,222	2,876	2,583
1,4	4,469	4,142	4,012	3,863	3,746	3,404	3,051	2,750

3. Рассмотрим теперь задачу о собственных колебаниях пластинки, нагруженной вдоль одной из сторон постоянной, равномерно распределенной нагрузкой T_0 . Для получения уравнения о собственных колебаниях пластинки в правой части уравнения (1.1) вместо q нужно подставить

$$q = -T_0 \frac{\partial^2 w_0}{\partial x^2} - \frac{2\gamma_0 h}{g} \frac{\partial^2 w_0}{\partial t^2}, \quad (3.1)$$

где γ_0 — удельный вес материала пластинки,

g — ускорение силы тяжести,

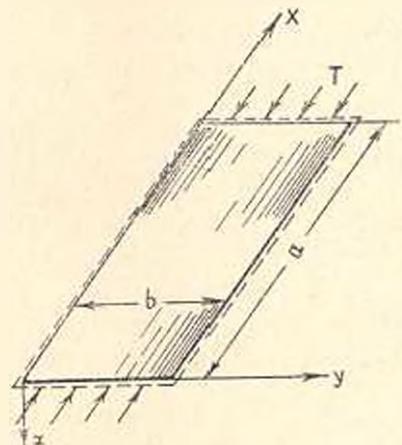
h — полутолщина пластинки,

$\frac{\partial^2 w_0}{\partial t^2}$ — ускорение точки срединной поверхности пластинки.

Разрешающие уравнения (1.1) и (1.2) при этом примут вид

$$\nabla^4 \Phi_0 = -\frac{T_0}{D} \frac{\partial^2 w_0}{\partial x^2} - \frac{2\gamma_0 h}{Dg} \frac{\partial^2 w_0}{\partial t^2}, \quad (3.2)$$

$$\nabla^2 \varphi - \frac{2}{s_0^2 h^2} \varphi = 0. \quad (3.3)$$



Фиг. 3.

Задача приводится к интегрированию уравнений (3.2) и (3.3) при кинематических и статических краевых условиях, налагаемых на изгибающие моменты M_1 и M_2 , прогиб w_0 и элементарные вращения φ_1 и φ_2 . Перечисленные величины определяются через две функции Φ_0 и φ формулами (2.3).

Подставляя значение w_0 из (2.3) в (3.2), получим

$$\Gamma^4 \Phi_0 = -\frac{T_0}{D}(1 - k_1 \Gamma^2) \frac{\partial^2 \Phi_0}{\partial x^2} - \frac{2\tau_0 h}{Dg} \frac{\partial^2}{\partial t^2} (1 - k_1 \Gamma^2) \Phi_0. \quad (3.4)$$

Представим интеграл уравнения (3.4) в виде

$$\Phi_0 = Q(y) \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \omega t, \quad (3.5)$$

где $Q(y)$ — функция, зависящая только от y .

Внеси (3.5) в (3.4), для Q получим уравнение

$$Q^{IV} - a_1 Q'' + a_2 Q = 0, \quad (3.6)$$

где

$$\begin{aligned} a_1 &= \lambda^2 \left(2 - \frac{T_0}{D} k_1 \right) - \frac{2\tau_0 h}{gD} k_1 \omega^2, \\ a_2 &= \lambda^2 \left(\lambda^2 - \frac{T_0}{D} - \frac{k_2 T_0 \lambda^2}{D} \right) - \frac{2\tau_0 h}{gD} (1 + k_1 \lambda^2) \omega^2, \\ k_1 &= \frac{8s_0^2 - 3a_2}{10(1 - \mu)} h^2, \quad \lambda = \frac{m\pi}{a}. \end{aligned} \quad (3.7)$$

ω — частота колебаний.

Из характеристического уравнения для (3.6)

$$l^4 - a_1 l^2 + a_2 = 0 \quad (3.8)$$

получим

$$l_{1,2} = \pm \sqrt{\frac{a_1 + \sqrt{a_1^2 - 4a_2}}{2}}, \quad l_{3,4} = \pm \sqrt{\frac{a_1 - \sqrt{a_1^2 - 4a_2}}{2}} \quad (3.9)$$

Можно показать, что $\sqrt{a_1^2 - 4a_2} > a_1$, $a_1^2 - 4a_2 > 0$, поэтому корни $l_{1,2}$ будут действительными, а $l_{3,4}$ — мнимыми.

Обозначив

$$\alpha_0 = \sqrt{\frac{a_1 + \sqrt{a_1^2 - 4a_2}}{2}}, \quad \alpha_{11}' = \sqrt{\frac{\sqrt{a_1^2 - 4a_2} - a_1}{2}}, \quad (3.10)$$

интеграл уравнения (3.6) получим в виде

$$Q(y) = C_0 \operatorname{ch} \alpha_0 y + C_1 \operatorname{sh} \alpha_0 y + C_2 \cos \alpha_{11}' y + C_3 \sin \alpha_{11}' y. \quad (3.11)$$

Аналогичным образом полагаем в (3.3)

$$\varphi = R(y) \cos \frac{m\pi x}{a} \sin \omega t, \quad (3.12)$$

где $R(y)$ — функция от y .

Подставляя (3.12) в (3.3), получим дифференциальное уравнение относительно $R(y)$

$$R'' - \tau_0^2 R = 0, \quad (3.13)$$

где

$$\tau_0^2 = \left(\lambda^2 - \frac{2}{s_0 h^2} \right).$$

Из характеристического уравнения для (3.13)

$$\chi^2 - \tau_0^2 = 0 \quad (3.14)$$

имеем

$$\chi = \pm \tau_0, \quad (3.15)$$

поэтому для $R(y)$ получим

$$R(y) = C_5 \operatorname{ch} \tau_0 y + C_6 \operatorname{sh} \tau_0 y. \quad (3.16)$$

Выбранные функции Φ_0 и φ в виде (3.5) и (3.12) удовлетворяют граничным условиям

$$w_0 = M_1 = \omega_2 = 0 \quad \text{при} \quad x = 0, \quad x = a. \quad (3.17)$$

Постоянные интегрирования, входящие в (3.11) и (3.16), определяются из граничных условий, налагаемых на края пластинки,

$$w_0 = M_2 = \omega_1 = 0 \quad \text{при} \quad y = 0, \quad y = b. \quad (3.18)$$

Подставляя (3.11) и (3.16) соответственно в (3.5) и (3.12), из (2.3) для w_0 , M_0 и ω_1 получим

$$\begin{aligned} w_0 = & [(1 + k_1 \lambda^2 - k_1 \lambda_0^2) \operatorname{ch} \lambda_0' y \cdot C_1 + (1 - k_1 \lambda^2 - k_1 \lambda_0^2) \operatorname{sh} \lambda_0' y \cdot C_2 + \\ & + (1 + k_1 \lambda^2 + k_1 \lambda_0'^2) \cos \lambda_0' y \cdot C_3 + (1 - k_1 \lambda^2 + k_1 \lambda_0'^2) \sin \lambda_0' y \cdot C_4] \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \omega t, \end{aligned} \quad (3.19)$$

$$\begin{aligned} M_2 = & -D \left\{ \frac{4}{5} s_0 \tau_0 (1 - \nu) (\operatorname{sh} \tau_0 y \cdot C_5 - \operatorname{ch} \tau_0 y \cdot C_6) + [\alpha_0'^2 (1 - k_2 \lambda^2) + \right. \\ & \left. + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \operatorname{ch} \alpha_0' y \cdot C_1 + [\alpha_0'^2 (1 - k_2 \lambda^2) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \operatorname{sh} \alpha_0' y \cdot C_2 + \right. \\ & \left. + [\beta_0'^2 (k_2 \lambda^2 - 1) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \cos \beta_0' y \cdot C_3 + \right. \\ & \left. + [\beta_0'^2 (k_2 \lambda^2 - 1) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \sin \beta_0' y \cdot C_4 \right\} \sin \frac{m\pi x}{a} \cdot \sin \omega t, \\ \omega_1 = & \left| \frac{1}{3} s_0 \tau_0 (\operatorname{sh} \tau_0 y \cdot C_5 + \operatorname{ch} \tau_0 y \cdot C_6) + \lambda (1 + k_1 \lambda^2 - k_1 \lambda_0^2) \operatorname{ch} \lambda_0' y \cdot C_1 + \right. \end{aligned}$$

$$+ \lambda (1 + k_3 \lambda^2 - k_3 \alpha_0^2) \operatorname{sh} \alpha_0' y \cdot C_2 + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 + k_3 \beta_0^2) \cos \beta_0' y \cdot C_3 + \\ + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 + k_3 \beta_0^2) \sin \beta_0' y \cdot C_4 \left| \cos \frac{m\pi x}{a} \sin \omega t, \right.$$

где введены сокращенные обозначения

$$k_2 = -\frac{2}{5} \nu_2 h^2, \quad k_3 = \frac{7}{15} \frac{s_0^2 - \nu_2}{1 - \nu} h^2. \quad (3.20)$$

Граничные условия (3.18) записываются так:

$$(1 + k_1 \lambda^2 - k_1 \alpha_0^2) C_1 + (1 + k_1 \lambda^2 + k_1 \beta_0^2) C_2 = 0, \\ [\alpha_0'^2 (1 - k_2 \lambda^2) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] C_1 + \\ + [\beta_0'^2 (k_2 \lambda^2 - 1) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] C_2 + \frac{4}{5} s_0 \lambda \tau_0 (1 - \nu) \cdot C_0 = 0, \\ \lambda (1 + k_3 \lambda^2 - k_3 \alpha_0^2) C_1 + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 + k_3 \beta_0^2) C_2 + \frac{1}{3} s_0 \tau_0 \cdot C_0 = 0, \\ (1 + k_1 \lambda^2 - k_1 \alpha_0^2) \operatorname{ch} \alpha_0' b \cdot C_1 + (1 + k_1 \lambda^2 - k_1 \alpha_0^2) \operatorname{sh} \alpha_0' b \cdot C_2 + \\ + (1 + k_1 \lambda^2 + k_1 \beta_0^2) \cos \beta_0' b \cdot C_3 + (1 + k_1 \lambda^2 + k_1 \beta_0^2) \sin \beta_0' b \cdot C_4 = 0, \quad (3.21) \\ [\alpha_0'^2 (1 - k_2 \lambda^2) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \operatorname{ch} \alpha_0' b \cdot C_1 + \\ + [\alpha_0'^2 (1 - k_2 \lambda^2) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \operatorname{sh} \alpha_0' b \cdot C_2 + \\ + [\beta_0'^2 (k_2 \lambda^2 - 1) + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \cos \beta_0' b \cdot C_3 + [\beta_0'^2 (k_2 \lambda^2 - 1) + \\ + \lambda^2 (k_2 \lambda^2 - \nu)] \sin \beta_0' b \cdot C_4 + \frac{4}{5} s_0 \lambda \tau_0 (1 - \nu) (C_3 \operatorname{sh} \tau_0 b + C_4 \operatorname{ch} \tau_0 b) = 0, \\ \lambda (1 + k_3 \lambda^2 - k_3 \alpha_0^2) \operatorname{ch} \alpha_0' b \cdot C_1 + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 - k_3 \alpha_0^2) \operatorname{sh} \alpha_0' b \cdot C_2 + \\ + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 + k_3 \beta_0^2) \cos \beta_0' b \cdot C_3 + \\ + \lambda (1 + k_3 \lambda^2 + k_3 \beta_0^2) \sin \beta_0' b \cdot C_4 + \frac{1}{3} s_0 \tau_0 (C_3 \operatorname{sh} \tau_0 b + C_4 \operatorname{ch} \tau_0 b) = 0.$$

Приращивая нулю определитель системы (3.21), находим

$$\sin \beta_0' b = 0, \quad (3.22)$$

$$\beta_0 = \frac{n\pi}{b} \quad (n = 0, 1, 2, \dots). \quad (3.23)$$

Из (3.9) и (3.23) имеем

$$\sqrt{\frac{V a_1^2 - 4a_2 - a_3}{2}} = \frac{n\pi}{b}. \quad (3.24)$$

Из уравнения (3.24) находим

$$\omega_{mn} = \omega_{mn}^* \sqrt{1 - \frac{T_0}{T_{mn}}}, \quad (3.25)$$

где

$$\omega_{mn}^* = \frac{\pi^2 \sqrt{\frac{gD}{2\gamma_0 h}} \left(\frac{m^2}{c^2} + n^2 \right)}{b^2 \left[1 + k_0 \left(\frac{m^2}{c^2} + n^2 \right) \right]^{1/4}} = \frac{\omega_{mn}^0}{\left[1 + k_0 \left(\frac{m^2}{c^2} + n^2 \right) \right]^{1/2}} - \text{частота ко-}$$

лебаний ненагруженной пластинки,

$$k_0 = \frac{8s_0^2 - 3t_2}{10(1-\mu)} \cdot \frac{\pi^2 h^2}{b^2},$$

T_{mn} — критическая сила, соответствующая статической устойчивости пластинки,

ω_{mn}^0 — частота колебаний, найденная по классической теории.

Формула (3.25) отличается от соответствующей формулы, найденной по классической теории наличием в знаменателе дроби выражения

$$\left[1 + k_0 \left(\frac{m^2}{c^2} + n^2 \right) \right]^{1/2}.$$

При $k_0 = 0$ формула (3.25) для частоты совпадает с частотой, определяемой по классической теории.

При низшем виде колебаний имеем $m = n = 1$, тогда (3.25) примет вид

$$\omega_{11} = \omega_{11}^* \sqrt{1 - \frac{T_0}{T_{11}}}.$$

В заключение отметим, что в работе [2] были рассмотрены задачи о статической устойчивости и колебаниях трансверсально-изотропных прямоугольных пластинок на основе гипотезы о нерастяжимом нормальном элементе и о параболическом законе распределения касательных напряжений по толщине пластинки [1].

Однако, в работе [2] вносимая поправка зависит только от трех упругих постоянных E , G и μ , а постоянные E_1 и ν_1 потеряны при отбрасывании и обобщенном законе Гука τ_x по сравнению с τ_x и τ_y .

Если в полученных окончательных формулах для критической нагрузки и частоты колебаний положить $\nu_1 = 0$, то приходим к соответствующим результатам, полученным в работе [2].

При переходе к изотропной пластинке поправка, полученная к классической теории, в нашей работе совпадает с соответствующей поправкой, полученной в работе [5].

Ա. Շ. ՊԵՏՅԱՆ

ՏՐԱՆՍՎԵՐՍԱԼ—ԻԶՈՏՐՈՊ ՈՒՂԱՆԿՅՈՒՆ, ՍԱԼԻ ԿԱՅՈՒՆՈՒԹՅԱՆ
ԵՎ ՏՈՒՆՆՈՒՄՆԵՐԻ ՄԱՍԻՆ

Ա մ փ ո ւ փ ո ւ մ

Հողվածում դիտվում են ուղղանկյուն սալի կայունության և տատանումների խնդիրները՝ կողմերից մեկի ուղղությամբ հավասարաչափ սեղմող հաստատուն ուժերի դեպքում: Վերահիշյալ խնդիրների լուծման հիմքում ընկած է սալերի ծոման ձգքրտված [9] տեսությունը:

A. Sh. PETOYAN

ON THE STABILITY AND OSCILLATIONS OF TRANSVERSAL
ISOTROPIC RECTANGULAR PLATES

S u m m a r y

In this paper the problems of stability and oscillations of the rectangular plate under uniformly compressed constant loading in the direction of one of the sides are considered.

On the foundation of the solution of these problems lies the specified theory [9] of the transversal isotropic plate bend.

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Амбарцумян С. А. К теории изгиба анизотропных пластин. Изд. АН СССР, ОТН, № 5, 1958.
2. Амбарцумян С. А., Хачатрян А. А. Об устойчивости и колебаниях анизотропных пластин. Известия АН СССР, ОТН, 1, 1960.
3. Лурье А. И. Пространственные задачи теории упругости. ГИТА, М., 1955, III и IV.
4. Лехницкий С. Г. Упругое равновесие трансверсально-изотропного слоя и толстой плиты. ПММ, т. XXVI, вып. 4, 1962.
5. Мушари Х. М. Теория изгиба плит средней толщины. Известия АН СССР, ОТН, мех. и машиностр., № 2, 1959.
6. Полятовский В. В. К теории пластин средней толщины. ПММ, т. XXVI, вып. 2, 1962.
7. Тимошенко С. П. Теория колебания и инженерном деле. Физматгиз, М., 1959.
8. Хачатурян Т. Т. К теории изгиба и сжатия толстых плит. Известия АН Арм. ССР, серия физ.-мат. наук, 16, № 6, 1963.
9. Петоян А. Ш. К теории изгиба трансверсально-изотропной плиты. Сборник научных трудов ЕрПИ, серия строительная механика, 1964.