

УДК 539.3

**НАПРЯЖЕНИЯ УПРОЧНЯЮЩИХСЯ СОСТАВНЫХ
 КОНИЧЕСКИХ ТРУБ**

Արությունյան Ս.Ա.

Ս. Ա. Արությունյան

Ամրապնդվող բաղադրյալ կոնական խողովակների լարումները

Այնատանցում ուսումնասիրվում է աստիճանային օրենքով ամրապնդվող նյութից բաղկացած բաղադրյալ կոնական խողովակի լարվածային վիճակը, որը գտնվում է միաժամանակ ազդող նախաարաչափ քաշված ներքին և արտաքին նորմալ և շոշափույլ ուժերի ազդեցության տակ, ետերի թուժառը հանգում է երկու սովորական n_1 - գծային դիֆերենցիալ նախասարմաներից կազմված համաչափի թուժանքը համապատասխան եզրային և կոնտակտային պայմաններով: Գծային - աստիճանական խողովակների նամար, շոշափող ուժերի բացակայության դեպքում կստացված են լարումների գրաֆիկները:

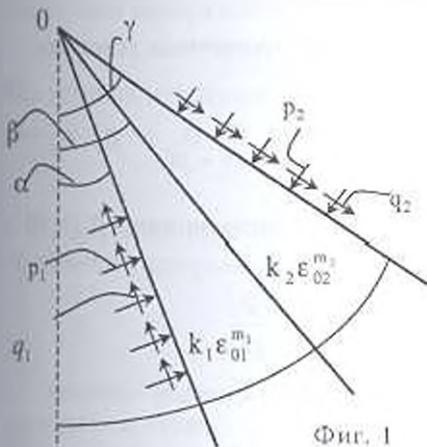
S. A. Arutyunyan

Stresses in hardening compound conical tubes

В работе рассматривается напряженное состояние составной конической трубы из упрочняющихся по степенному закону материалов, находящейся под совместным действием внутренних и внешних равномерно распределенных нормальных и продольных касательных сил. Решение задачи сводится к определению неизвестных функций из системы, состоящей из двух обыкновенных нелинейных дифференциальных уравнений при соответствующих гранично-контактных условиях. При отсутствии касательных сил, для линейного материала построены графики напряжений.

Рассматривается напряженное состояние составной конической трубы из упрочняющихся по степенному закону материалов, находящейся под совместным действием внутренних и внешних равномерно распределенных нормальных и продольных касательных сил (Фиг. 1).

1. Исходные уравнения и граничные условия.



Поставленная задача рассматривается в сферической системе координат в предположении, что трубы имеют общую вершину, причем для внутренней трубы $\alpha \leq \theta \leq \beta$, а внешней - $\beta \leq \theta \leq \gamma$. Поверхность $\theta = \beta$ является конической, где выполняются условия непрерывности перемещений u и v , а также нормальных и продольных касательных напряжений σ_{θ} и $\tau_{\theta\phi}$.

Учитывая законы упрочнения

труб, зависимости между интенсивностями напряжений и деформаций примем в форме

$$\sigma_{ij} = k_i \varepsilon_{ij}^{m_i},$$

где k_i и m_i — известные параметры, определяемые из экспериментов. Индекс $i = 1$ относится к внутренней, а $i = 2$ — к внешней трубе. Далее, используя осесимметричность деформирования труб, имеем

$$\sigma_{ij} = \frac{1}{\sqrt{6}} \sqrt{(\sigma_{ij} - \sigma_{\theta i})^2 + (\sigma_{\theta i} - \sigma_{\varphi i})^2 + (\sigma_{\varphi i} - \sigma_{r i})^2 + 6\tau_{r\theta i}^2}$$

$$\varepsilon_{ij} = \sqrt{\frac{2}{3}} \sqrt{(\varepsilon_{r i} - \varepsilon_{\theta i})^2 + (\varepsilon_{\theta i} - \varepsilon_{\varphi i})^2 + (\varepsilon_{\varphi i} - \varepsilon_{r i})^2 + 6\gamma_{r\theta i}^2}$$

Компоненты напряжений в каждой трубе удовлетворяют дифференциальным уравнениям равновесия

$$\frac{\partial \sigma_{r i}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \tau_{r\theta i}}{\partial \theta} + \frac{1}{r} (2\sigma_{r i} - \sigma_{\theta i} - \sigma_{\varphi i} + \tau_{r\theta i} \operatorname{ctg} \theta) = 0$$

$$\frac{\partial \tau_{r\theta i}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_{\theta i}}{\partial \theta} + \frac{1}{r} [(\sigma_{\theta i} - \sigma_{\varphi i}) \operatorname{ctg} \theta + 3\tau_{r\theta i}] = 0 \quad (1)$$

При этом зависимость между компонентами напряжений и деформаций представится в следующем виде:

$$\sigma_{r i} - \sigma_{\varphi i} = 2k_i \varepsilon_{r i}^{m_i - 1} \varepsilon_{r i}, \quad \sigma_{\theta i} - \sigma_{\varphi i} = 2k_i \varepsilon_{\theta i}^{m_i - 1} \varepsilon_{\theta i}$$

$$\sigma_{\theta i} - \sigma_{r i} = 2k_i \varepsilon_{\theta i}^{m_i - 1} \varepsilon_{\theta i}, \quad \tau_{r\theta i} = 2k_i \varepsilon_{\theta i}^{m_i - 1} \gamma_{r\theta i}$$

а между компонентами деформаций и перемещений имеет вид

$$\varepsilon_{r i} = \frac{\partial u_i}{\partial r}, \quad \varepsilon_{\theta i} = \frac{u_i}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_i}{\partial \theta}, \quad 2\gamma_{r\theta i} = \frac{\partial v_i}{\partial r} - \frac{v_i}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_i}{\partial \theta}$$

$$\varepsilon_{\varphi i} = \frac{u_i}{r} + \frac{v_i}{r} \operatorname{ctg} \theta$$

Тогда, условие несжимаемости $\varepsilon_{r i} + \varepsilon_{\theta i} + \varepsilon_{\varphi i} = 0$ будет

$$\frac{\partial}{\partial r} (u_i r^2 \sin \theta) - \frac{\partial}{\partial \theta} (v_i r \sin \theta) = 0$$

Решение задачи определяется при следующих граничных условиях:

$$\sigma_{\theta i} = -p_i, \quad \tau_{r\theta i} = q_i \quad \text{при} \quad \theta = \alpha, \quad \gamma \quad (2)$$

p_i и q_i — заданные значения сил на поверхности $\theta = \alpha$, а p_2, q_2 — на поверхности $\theta = \gamma$.

2. Представление решения. Вводя функцию перемещения $\Phi_i(r, \theta)$ в форме

$$u_i = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial \Phi_i}{\partial \theta}, \quad v_i = -\frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \Phi_i}{\partial r}$$

и полагая $\Phi_i = r^2 f_i(\theta) \sin \theta$, для перемещения будем иметь

$$u_i = r (f_i' + f_i \operatorname{ctg} \theta), \quad v_i = -3r f_i \quad (3)$$

Тогда компоненты деформаций представятся в виде

$$\begin{aligned} \epsilon_n &= f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta, & \epsilon_{\alpha} &= -2f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta \\ \epsilon_{\alpha'} &= f'_2 - 2f_2 \operatorname{ctg} \theta, & 2\gamma_{\alpha\alpha'} &= (f'_1 - f_1 \operatorname{ctg} \theta) \end{aligned}$$

Для интенсивности деформаций получаем

$$\epsilon_{\alpha\alpha'} = \sqrt{(f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta)^2 + 12(f_1'^2 - f_1' f_1 \operatorname{ctg} \theta + f_1^2 \operatorname{ctg}^2 \theta)} \quad (4)$$

а выражения для компоненты напряжений преобразуются к виду

$$\begin{aligned} \sigma_n &= \sigma_0 + 6k_1 f_1 X_1, & \sigma_{\alpha\alpha'} &= \sigma_0 + 6k_1 (f'_1 - f_1 \operatorname{ctg} \theta) X_1 \\ \tau_{\alpha\alpha'} &= k_1 (f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta) X_1 \end{aligned} \quad (5)$$

где обозначено

$$X_1 = \left(\sqrt{(f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta)^2 + 12(f_1'^2 - f_1' f_1 \operatorname{ctg} \theta + f_1^2 \operatorname{ctg}^2 \theta)} \right)^{-1} \quad (6)$$

Подставляя выражения для компонент напряжений (5) сначала во второе, а затем в первое дифференциальное уравнение равновесия (1) и интегрируя при граничных условиях (2), приходим к следующим выражениям для напряжений:

$$\begin{aligned} \sigma_{\alpha\alpha'} &= -p_1 - 3k_1 \int_{\alpha}^{\theta} Q_1(0) X_1(0) d\theta & \alpha \leq 0 \leq \beta, \\ \sigma_{\alpha\alpha'} &= -p_1 - 3k_1 \int_{\alpha}^{\theta} Q_2(0) X_2(0) d\theta & \alpha \leq 0 \leq \beta, \end{aligned} \quad (7)$$

где

$$Q_i = (f'_i + f_i \operatorname{ctg} \theta) - 2(f'_i - f_i \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta \quad (8)$$

и к следующей системе дифференциальных уравнений:

$$\left[(f'_i + f_i \operatorname{ctg} \theta) X_i \sin \theta \right]' + 6(f_i \sin \theta) X_i = 0 \quad (9)$$

Используя условия непрерывности перемещений u и v на контактной поверхности $\theta = \beta$, из (3) получаем

$$f_1(\beta) = f_2(\beta), \quad f_1'(\beta) = f_2'(\beta) \quad (10)$$

а из условия непрерывности нормального напряжения имеем

$$p_1 - p_2 + 3k_1 \int_{\alpha}^{\beta} Q_1 X_1 d\theta + 3k_2 \int_{\beta}^{\gamma} Q_2 X_2 d\theta = 0 \quad (11)$$

Подставляя граничные условия (2) в выражение (5) для касательного напряжения, получаем

$$\begin{aligned} X_1(\alpha)(f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta)'_{\alpha} &= q_1/k_1 \\ X_2(\gamma)(f'_2 + f_2 \operatorname{ctg} \theta)'_{\gamma} &= q_2/k_2 \end{aligned} \quad (12)$$

Условие непрерывности для этого же напряжения на контактной поверхности будет

$$(f'_1 + f_1 \operatorname{ctg} \theta) X_1 = \delta (f'_2 + f_2 \operatorname{ctg} \theta) X_2 \quad \text{при} \quad \theta = \beta \quad (13)$$

где $\delta = k_2/k_1$.

Таким образом, решение задачи определения напряженного состояния составной конической трубы сводится к определению функции $f_1(\theta)$ и $f_2(\theta)$ из системы (9), состоящей из двух обыкновенных нелинейных дифференциальных уравнений при гранично-контактных условиях (10) - (13). В общем случае решение этой системы уравнений можно получить, например, методами Галеркина или Рунге.

Рассмотрим частный случай задачи, для которого получено аналитическое решение путем сведения к уравнению Лежандра.

3. Линейно-упругие материалы. Исследуется составная коническая труба из линейно-упругих материалов, находящаяся под совместным действием равномерно-распределенных нормальных и касательных сил на внутренней и внешней конических поверхностях.

Полагая $m_1 = m_2 = 1$, получаем $X_1 = 1$, тогда система дифференциальных уравнений (9) примет следующий вид:

$$\left[(f_i' + f_i \operatorname{ctg} \theta)' \sin \theta \right] + 6(f_i \sin \theta)' = 0 \quad (i = 1, 2) \quad (14)$$

Вводя новую функцию $\psi_i(\theta)$

$$\psi_i = \frac{1}{\sin \theta} (f_i \sin \theta)' \quad (15)$$

систему дифференциальных уравнений (14) сведем к следующему виду:

$$\psi_i'' + \psi_i' \operatorname{ctg} \theta + 6\psi_i = 0 \quad (16)$$

Затем, вводя функцию

$$\psi_i(0) = \Psi_i(x)$$

где $x = \cos \theta$, из (16) приходим к уравнению Лежандра [4]

$$(1-x^2)\Psi_i'' - 2x\Psi_i' - 6\Psi_i = 0$$

общее решение которого представится в виде

$$\Psi_i = M_i P_2(x) + N_i Q_2(x) \quad (17)$$

где M_i и N_i — произвольные постоянные, а $P_2(x)$ и $Q_2(x)$ — сферические функции Лежандра первого и второго рода второго порядка, причем

$$P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1), \quad Q_2(x) = \frac{3x^2 - 1}{4} \ln \frac{1+x}{1-x} - \frac{3x}{2}$$

Детерминант Вронского рассматриваемого уравнения будет

$$W(P_2, Q_2) = P_2 Q_2' - P_2' Q_2 = \frac{1}{1-x^2}$$

В силу (15), напряжения $\sigma_{\theta\theta}$ из (7) определяются соотношениями

$$\begin{aligned} \sigma_{\theta\theta} &= -p_1 - 3k_1 [\psi_1(\alpha) - \psi_1(0)] + 6k_1 \int_{\alpha}^{\theta} (\psi_1 - 2f_1 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta, \\ \sigma_{\alpha\alpha} &= -p_2 + 3k_2 [\psi_2(\gamma) - \psi_2(0)] - 6k_2 \int_0^{\gamma} (\psi_2 - 2f_2 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta. \end{aligned} \quad (18)$$

Используя условие непрерывности v_r на контактной поверхности, т.е. $f_1(\beta) = f_2(\beta)$, из (15) определяем

$$\begin{aligned}
 f_1(\theta) &= \frac{A}{6 \sin \theta} - \frac{1}{\sin \theta} \int_{\alpha}^{\theta} \psi_1 \sin \theta d\theta & \alpha \leq \theta \leq \beta \\
 f_2(\theta) &= \frac{A}{6 \sin \theta} + \frac{1}{\sin \theta} \int_{\theta}^{\beta} \psi_2 \sin \theta d\theta & \beta \leq \theta \leq \gamma
 \end{aligned}
 \tag{19}$$

где A — произвольная постоянная интегрирования.

Из условия непрерывности u_1 на поверхности $\theta = \beta$ получаем

$$f_1'(\beta) = f_2'(\beta)$$

Тогда в соответствии с (15) имеем

$$\psi_1(\beta) = \psi_2(\beta) \tag{20}$$

Граничные условия для касательного напряжения (12) будут

$$\psi_1'(\alpha) = \frac{q_1}{k_1}, \quad \psi_2'(\gamma) = \frac{q_2}{k_2} \tag{21}$$

Условие непрерывности на поверхности $\theta = \beta$ этого же напряжения будет

$$\psi_1'(\beta) = \delta \psi_2'(\beta) \tag{22}$$

Неизвестные постоянные M_1 и N_1 определяются из гранично-контактных условий (20) — (22)

$$\begin{aligned}
 M_1 P_1'(\cos \alpha) + N_1 Q_1'(\cos \alpha) &= -\frac{q_1}{k_1 \sin \alpha} \\
 M_2 P_2'(\cos \gamma) + N_2 Q_2'(\cos \gamma) &= -\frac{q_2}{k_2 \sin \gamma} \\
 (M_1 - \delta M_2) P_1'(\cos \beta) - (N_1 - \delta N_2) Q_1'(\cos \beta) &= 0 \\
 (M_1 - M_2) P_1'(\cos \beta) - (N_1 - N_2) Q_1'(\cos \beta) &= 0
 \end{aligned}
 \tag{23}$$

Оставшуюся единственную неизвестную постоянную A определяем из условия непрерывности напряжений (18) на контактной поверхности $\theta = \beta$;

$$\begin{aligned}
 p_1 + 3k_1 [\psi_1(\beta) - \psi_1(\alpha)] - 6k_1 \int_{\alpha}^{\beta} (\psi_1 - 2f_1 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta &= \\
 = p_2 - 3k_2 [\psi_2(\gamma) - \psi_2(\beta)] + 6k_2 \int_{\beta}^{\gamma} (\psi_2 - 2f_2 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta
 \end{aligned}
 \tag{24}$$

Подставляя выражения $f_i(\theta)$ из (19) в (24) и преобразуя двойные интегралы с помощью интегрирования по частям

$$\begin{aligned}
 2 \int_{\alpha}^{\beta} \frac{\cos^2 \theta}{\sin^3 \theta} d\theta \int_{\alpha}^{\theta} \psi_1 \sin \theta d\theta &= \left(\frac{\cos \alpha}{\sin^2 \alpha} + \ln \operatorname{tg} \frac{\alpha}{2} \right) \int_{\alpha}^{\beta} \psi_1 \sin \theta d\theta - \\
 - \int_{\alpha}^{\beta} \left(\frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} + \ln \operatorname{tg} \frac{\theta}{2} \right) \psi_1 \sin \theta d\theta
 \end{aligned}$$

$$2 \int_{\alpha}^{\beta} \frac{\cos^2 \theta}{\sin^3 \theta} d\theta \int_{\alpha}^{\beta} \psi_1 \sin \theta d\theta = - \left(\frac{\cos \gamma}{\sin^2 \gamma} + \ln \operatorname{tg} \frac{\gamma}{2} \right) \int_{\beta}^{\gamma} \psi_2 \sin \theta d\theta +$$

$$+ \int_{\alpha}^{\beta} \left(\frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} + \ln \operatorname{tg} \frac{\theta}{2} \right) \psi_1 \sin \theta d\theta$$

получаем

$$\int_{\alpha}^{\beta} (\psi_1 - 2 f_1 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta = - \frac{\Lambda}{6} \Delta_1(\beta) + \int_{\alpha}^{\beta} \psi_1 \omega_1 d\theta$$

$$\int_{\beta}^{\gamma} (\psi_2 - 2 f_2 \operatorname{ctg} \theta) \operatorname{ctg} \theta d\theta = - \frac{\Lambda}{6} \Delta_2(\beta) + \int_{\beta}^{\gamma} \psi_2 \omega_2 d\theta$$
(25)

где введены следующие обозначения:

$$\Delta_1(\theta) = \frac{\cos \alpha}{\sin^2 \alpha} - \frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} - \ln \frac{\operatorname{tg} \theta / 2}{\operatorname{tg} \alpha / 2}, \quad \Delta_2(\theta) = \frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} - \frac{\cos \gamma}{\sin^2 \gamma} - \ln \frac{\operatorname{tg} \gamma / 2}{\operatorname{tg} \theta / 2}$$

$$\omega_1(\theta) = \operatorname{ctg} \theta - \Delta_1(\theta) \sin \theta, \quad \omega_2(\theta) = \operatorname{ctg} \theta - \Delta_2(\theta) \sin \theta$$

Учитывая соотношения [25], из (24) находим

$$A = \frac{3k_1 L_1 + 3k_2 L_2 - (p_1 - p_2)}{k_1 \Delta_1(\beta) + k_2 \Delta_2(\beta)}$$

где

$$L_1 = 2 \int_{\alpha}^{\beta} \psi_1 \omega_1 d\theta - [\psi_1(\beta) - \psi_1(\alpha)], \quad L_2 = 2 \int_{\beta}^{\gamma} \psi_2 \omega_2 d\theta - [\psi_2(\gamma) - \psi_2(\beta)]$$

В частном случае, при отсутствии касательных сил, т.е. $q_1 = q_2 = 0$, из (23) получим однородную систему уравнений, из которой следует, что $M_1 = M_2 = 0$, откуда получим $\psi_1(\theta) = \psi_2(\theta) = 0$.

Из (18) находим

$$\sigma_{11} = -p_1 - 12k_1 \int_{\alpha}^{\theta} f_1 \operatorname{ctg}^2 \theta d\theta \quad \alpha \leq \theta \leq \beta$$

$$\sigma_{22} = -p_2 - 12k_2 \int_{\beta}^{\theta} f_2 \operatorname{ctg}^2 \theta d\theta \quad \beta \leq \theta \leq \gamma$$
(26)

Далее, из (19) определяя $f_1(\theta) = f_2(\theta) = \frac{\Lambda}{6 \sin \theta}$

где $\Lambda = - \frac{p_1 - p_2}{k_1 \Delta_1(\beta) + k_2 \Delta_2(\beta)}$

и подставляя в (26), имеем

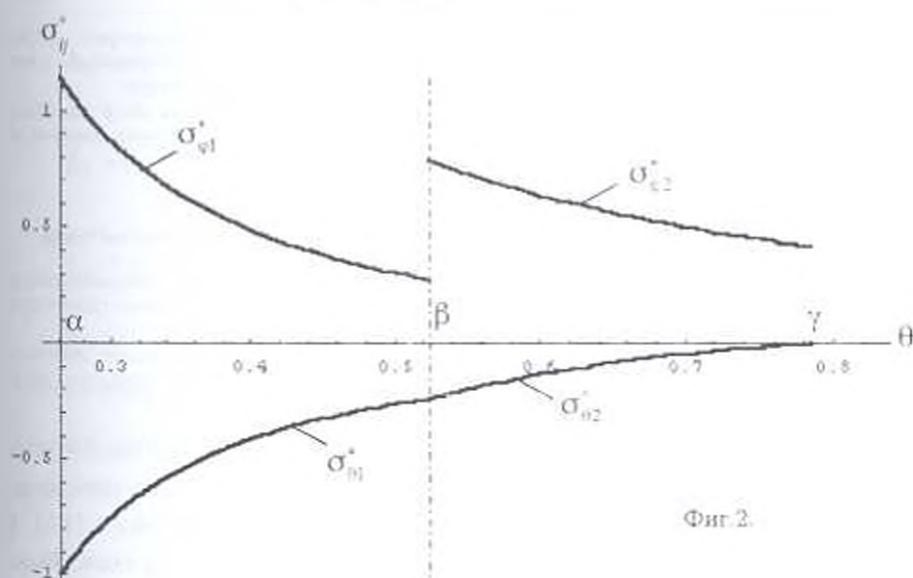
$$\sigma_{11} = -p_1 + \frac{(p_1 - p_2) \Delta_1(\theta)}{\Delta_1(\beta) + \delta \Delta_2(\beta)} \quad \alpha \leq \theta \leq \beta$$

$$\sigma_{22} = -p_2 - \frac{(p_1 - p_2) \delta \Delta_2(\theta)}{\Delta_1(\beta) + \delta \Delta_2(\beta)} \quad \beta \leq \theta \leq \gamma$$
(27)

Из [5] получаем

$$\begin{aligned}\sigma_{\alpha 1} &= \sigma_{\alpha 0} + \frac{2(p_1 - p_2) \cos \theta}{\Delta_1(\beta) + \delta \Delta_2(\beta) \sin^2 \theta} \\ \sigma_{\alpha 2} &= \sigma_{\alpha 0} + \frac{2(p_1 - p_2) \delta \cos \theta}{\Delta_1(\beta) + \delta \Delta_2(\beta) \sin^2 \theta} \\ \tau_{\alpha 0} &= 0\end{aligned}\quad (28)$$

4. Численный пример. При значениях параметров $p_1 = 0$, $\delta = 2$, $\alpha = \frac{\pi}{12}$, $\beta = \frac{\pi}{6}$, $\gamma = \frac{\pi}{4}$ на фиг. 2 по формулам (27) и (28) построены графики напряжений ($\sigma^* = \sigma / p_1$)



Фиг. 2.

Заметим, что напряженное состояние для однородной конической трубы из упрочняющихся материалов рассмотрено в [3].

Автор благодарит акад. М.А. Задояна за помощь в постановке задачи и полезные советы.

ЛИТЕРАТУРА

1. Соколовский В.В. Теория пластичности. М. Высшая школа, 1969.
2. Ивлев Д.Д. Теория идеальной пластичности. М. Наука, 1966.
3. Задоян М.А. Пространственные задачи теории пластичности. М.: Наука, 1992.
4. Камке Э. Справочник по обыкновенным дифференциальным уравнениям. М.: Наука, 1976.

Институт механики
НАН Армении

Поступила в редакцию
29.04.2002