

ТЕОРИЯ УПРУГОСТИ

С. А. Амбарцумян, чл.-корр. АН Армянской ССР, и А. А. Хачатрян

Об устойчивости и колебаниях пологой ортотропной
 цилиндрической панели

(Представлено 25. XI 1959)

1. Рассмотрим пологую цилиндрическую панель, шарнирно опер-
 тую по всему контуру и изготовленную из ортотропного материала.

За координатную поверхность принимается срединная поверхность
 панели, которая представляется координатами: α — вдоль образующей
 и β — по дуге поперечного сечения, а также радиусом кривизны $R =$
 $= \text{const}$. Координатная ось γ направлена по внешней нормали к сре-
 динной поверхности панели и меняется в пределах $-h/2 \leq \gamma \leq h/2$

(h — толщина панели).

Пусть в каждой точке панели плоскости упругой симметрии ма-
 териала перпендикулярны к координатным линиям α , β , γ .

Принимаются следующие гипотезы (¹):

(а) нормальные напряжения σ_γ на площадках, параллельных сре-
 динной поверхности, по сравнению с прочими напряжениями значи-
 тельно малы, поэтому они могут быть пренебрежены;

(б) расстояния по нормали (γ) между двумя точками панели по-
 сле деформации остаются неизменными;

(в) для касательных напряжений $\tau_{\alpha\gamma}$ и $\tau_{\beta\gamma}$ имеем:

$$\tau_{\alpha\gamma} = \frac{1}{2} \left(\frac{h^2}{4} - \gamma^2 \right) \varphi(\alpha, \beta), \quad \tau_{\beta\gamma} = \frac{1}{2} \left(\frac{h^2}{4} - \gamma^2 \right) \psi(\alpha, \beta), \quad (1.1)$$

где $\varphi(\alpha, \beta)$, $\psi(\alpha, \beta)$ — произвольные искомые функции.

В работе (²) при рассмотрении равновесия пологих ортотропных
 оболочек получена разрешающая система четырех дифференциальных
 уравнений относительно четырех искомых функций: функции напря-
 жений $F(\alpha, \beta)$, нормального перемещения $w(\alpha, \beta)$ и функций $\varphi(\alpha, \beta)$,
 $\psi(\alpha, \beta)$.

Указанную систему в случае круговой цилиндрической оболочки
 легко можно привести к следующей системе двух дифференциаль-
 ных уравнений:

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{R} \frac{\partial^2 F}{\partial \alpha^2} + \frac{h^3}{12} \left[\frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} L_{11} + 2 \frac{\partial^2}{\partial \alpha \partial \beta} L_{12} + \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} L_{22} - \right. \\
& \left. - \frac{h^2}{10} \left(a_{44} \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} + a_{55} \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} \right) (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi - Z = 0 \\
& \frac{1}{\Omega B_{66}} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) F - \frac{h}{R} \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + \right. \\
& \left. + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \alpha^2} = 0.
\end{aligned} \tag{1.2}$$

Здесь $F(\alpha, \beta)$, $\Phi(\alpha, \beta)$ — искомые функции, через которые внутренние мембранные силы (T_1, T_2, S), нормальное перемещение (w) и функции φ, ψ представляются следующим образом:

$$T_1 = \frac{\partial^2 F}{\partial \beta^2}, \quad T_2 = \frac{\partial^2 F}{\partial \alpha^2}, \quad S = - \frac{\partial^2 F}{\partial \alpha \partial \beta}; \tag{1.3}$$

$$\begin{aligned}
w &= \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi, \\
\varphi &= - \left[\frac{\partial}{\partial \alpha} L_{11} + \frac{\partial}{\partial \beta} L_{12} - a_{44} \frac{h^2}{10} \frac{\partial}{\partial \alpha} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi, \\
\psi &= - \left[\frac{\partial}{\partial \alpha} L_{12} + \frac{\partial}{\partial \beta} L_{22} - a_{55} \frac{h^2}{10} \frac{\partial}{\partial \beta} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi;
\end{aligned} \tag{1.4}$$

Z — интенсивность нормально приложенной поверхностной нагрузки; a_{ik}, B_{ik} — упругие постоянные ⁽³⁾, $\Omega = B_{11} B_{22} - B_{12}^2$,

$$\begin{aligned}
L_{11} &= B_{11} \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} + B_{66} \frac{\partial^2}{\partial \beta^2}, \\
L_{12} &= (B_{12} + B_{66}) \frac{\partial^2}{\partial \alpha \partial \beta}, \\
L_{22} &= B_{66} \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} + B_{22} \frac{\partial^2}{\partial \beta^2}.
\end{aligned} \tag{1.5}$$

В настоящей работе исходной будем считать систему разрешающих уравнений (1.2).

2. Рассмотрим задачу статической устойчивости цилиндрической панели, сжатой вдоль образующих равномерно распределенной нагрузкой, приложенной по торцам и равной P на единицу длины.

В (1.2), полагая ⁽⁴⁾

$$Z = -P \frac{\partial^2 w}{\partial \alpha^2} \tag{2.1}$$

и учитывая (1.4), получим следующую систему уравнений статической устойчивости цилиндрической панели

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{R} \frac{\partial^2 F}{\partial \alpha^2} + \frac{h^3}{12} \left[\frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} L_{11} + 2 \frac{\partial^2}{\partial \alpha \partial \beta} L_{12} + \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} L_{22} - \right. \\
& \left. - \frac{h^2}{10} \left(a_{44} \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} + a_{55} \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} \right) (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi + P \left[1 - \right. \\
& \left. - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \alpha^2} = 0 \quad (2.2) \\
& \frac{1}{\Omega B_{66}} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) F - \frac{h}{R} \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + \right. \\
& \left. + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \alpha^2} = 0.
\end{aligned}$$

Полагая

$$F = A \sin \lambda_1 \alpha \sin \lambda_2 \beta \quad (2.3)$$

$$\Phi = B \sin \lambda_1 \alpha \sin \lambda_2 \beta$$

(A, B — некоторые постоянные; $\lambda_1 = m\pi/a$, $\lambda_2 = n\pi/b$ ($m, n = 1, 2, 3, \dots$), a — длина панели, b — длина дуги поперечного сечения панели), удовлетворим условиям шарнирного опирания панели по всему контуру.

Подставляя значения F и Φ из (2.3) в (2.2), относительно коэффициентов A и B получим однородную систему. Приравнявая нулю определитель этой системы, для критической силы получим:

$$\begin{aligned}
P_{mn}^* = \frac{h^3}{12 \lambda_1^2} \cdot \frac{\lambda_1^2 l_{11} + 2 \lambda_1 \lambda_2 l_{12} + \lambda_2^2 l_{22} + \frac{h^2}{10} (a_{44} \lambda_1^2 + a_{55} \lambda_2^2) (l_{11} l_{22} - l_{12}^2)}{1 + \frac{h^2}{10} (a_{55} l_{11} + a_{44} l_{22}) + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (l_{11} l_{22} - l_{12}^2)} + \\
+ \frac{h \Omega B_{66}}{R^2} \cdot \frac{\lambda_1^2}{l_{11} l_{22} - l_{12}^2}, \quad (2.4)
\end{aligned}$$

где

$$\begin{aligned}
l_{11} &= \lambda_1^2 B_{11} + \lambda_2^2 B_{66} \\
l_{12} &= \lambda_1 \lambda_2 (B_{12} + B_{66}) \\
l_{22} &= \lambda_1^2 B_{66} + \lambda_2^2 B_{22}.
\end{aligned} \quad (2.5)$$

При безграничном возрастании R второй член выражения (2.4) стремится к нулю, и мы получим значение критической силы шарнирно опертой прямоугольной ортотропной пластинки, сжатой по направлению α (5).

Принимая в (2.4) $a_{44} = a_{55} = 0$, получим значение критической силы рассматриваемой задачи, вычисленное по классической теории оболочек.

В случае, когда материал панели представляет собой transversально-изотропное тело и плоскости изотропии в каждой точке параллельны срединной поверхности панели, для упругих постоянных имеем:

$$B_{11} = B_{22} = \frac{E}{1 - \mu^2}, \quad B_{12} = \frac{\mu E}{1 - \mu^2}, \quad B_{66} = \frac{E}{2(1 + \mu)},$$

$$a_{44} = a_{55} = \frac{1}{G'},$$

где E, μ — модуль упругости и коэффициент Пуассона в плоскости изотропии; G' — модуль сдвига, характеризующий искажение углов между направлениями α и γ , β и γ .

Учитывая (2.6), из (2.4) для критической силы получим

$$P_{mn}^* = \frac{D}{\lambda_1^2} \cdot \frac{(\lambda_1^2 + \lambda_2^2)^2}{1 + ka^2(\lambda_1^2 + \lambda_2^2)} + \frac{Eh}{R^2} \frac{\lambda_1^2}{(\lambda_1^2 + \lambda_2^2)^2},$$

где

$$D = \frac{Eh^3}{12(1 - \mu^2)}, \quad k = \frac{1}{10} \cdot \frac{h^2}{a^2} \cdot \frac{E}{(1 - \mu^2)G'}.$$

Из (2.7) при $k = 0$ получается значение критической силы для изотропной панели, полученное на основании классической теории оболочек⁽³⁾. Отметим, что это совпадение результатов вполне естественно, так как классическая теория оболочек не может различать изотропное тело от трансверсально-изотропного тела.

3. Уравнения свободных колебаний ненагруженной панели получим*, полагая⁽⁶⁾ в (1.2)

$$Z = -\frac{\gamma_0 h}{g} \frac{\partial^2 w}{\partial t^2},$$

где γ_0 — удельный вес материала панели, g — ускорение силы тяжести.

В силу (1.4) и (3.2) из (1.2) получим:

$$\begin{aligned} \frac{1}{R} \frac{\partial^2 F}{\partial x^2} + \frac{h^3}{12} \left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} L_{11} + 2 \frac{\partial^2}{\partial x \partial \beta} L_{12} + \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} L_{22} - \frac{h^2}{10} \left(a_{41} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \right. \right. \\ \left. \left. + a_{55} \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} \right) (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi + \frac{\gamma_0 h}{g} \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + \right. \\ \left. + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial t^2} = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{\Omega B_{66}} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) F - \frac{h}{R} \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + \right. \\ \left. + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} = 0. \end{aligned}$$

Принимая

* Здесь и в дальнейшем пренебрегается влияние тангенциальных сил инерции.

$$F = A \sin \lambda_1 x \sin \lambda_2 y \cos \omega t, \quad (3.3)$$

$$\Phi = B \sin \lambda_1 x \sin \lambda_2 y \cos \omega t,$$

где A, B — некоторые постоянные, удовлетворим условиям шарнирного опирания панели по всему контуру.

Подставляя (3.3) в (3.2) и приравнявая нулю определитель полученной однородной системы, для частот собственных колебаний (ω_{mn}) имеем:

$$\begin{aligned} \omega_{mn}^2 = \frac{gh^2}{12 \gamma_0} \cdot \frac{\lambda_1^2 l_{11} + 2\lambda_1 \lambda_2 l_{12} + \lambda_2^2 l_{22} + \frac{h^2}{10} (a_{44} \lambda_1^2 + a_{55} \lambda_2^2) (l_{11} l_{22} - l_{12}^2)}{1 + \frac{h^2}{10} (a_{55} l_{11} + a_{44} l_{22}) + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (l_{11} l_{22} - l_{12}^2)} + \\ + \frac{g \Omega B_{66}}{\gamma_0 R^2} \cdot \frac{\lambda_1^4}{l_{11} l_{22} - l_{12}^2}. \end{aligned} \quad (3.4)$$

В случае панели, изготовленной из трансверсально-изотропного материала (см. п. 2), из (3.4) получим:

$$\omega_{mn}^2 = \frac{gD}{\gamma_0 h} \cdot \frac{(\lambda_1^2 + \lambda_2^2)^2}{1 + ka^2 (\lambda_1^2 + \lambda_2^2)} + \frac{Eg}{\gamma_0 R^2} \cdot \frac{\lambda_1^4}{(\lambda_1^2 + \lambda_2^2)^2}. \quad (3.5)$$

Аналогично задаче статической устойчивости, из (3.4) и (3.5) можно найти формулу для частот собственных колебаний шарнирно опертой прямоугольной ортотропной пластинки (*), а также формулу для частот собственных колебаний трансверсально-изотропной (изотропной) панели, найденной по классической теории оболочек (*).

4. Рассмотрим задачу динамической устойчивости цилиндрической ортотропной панели.

Пусть внешняя нагрузка, равномерно распределенная по торцам панели, меняется периодически во времени:

$$P = P_0 \cos \Omega t.$$

Уравнения динамической устойчивости получим (*), полагая в (1.2)

$$Z = -P \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} - \frac{\gamma_0 h}{g} \frac{\partial^2 w}{\partial t^2}. \quad (4.2)$$

В силу (1.4) и (4.2) из (1.2) получим:

$$\begin{aligned} \frac{1}{R} \frac{\partial^2 F}{\partial x^2} + \frac{h^3}{12} \left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} L_{11} + 2 \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} L_{12} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} L_{22} - \right. \\ \left. - \frac{h^2}{10} \left(a_{44} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + a_{55} \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi + \left(P \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\gamma_0 h}{g} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) \times \\ \times \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{55} L_{11} + a_{44} L_{22}) + a_{44} a_{55} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \Phi = 0 \end{aligned} \quad (4.3)$$

$$\frac{1}{2 B_{66}} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) F - \frac{h}{R} \left[1 - \frac{h^2}{10} (a_{33} L_{11} + a_{44} L_{22}) + \right. \\ \left. + a_{44} a_{33} \frac{h^4}{100} (L_{11} L_{22} - L_{12}^2) \right] \frac{\partial^2 \Phi}{\partial a^2} = 0.$$

Принимая

$$F = T_0(t) \sin \lambda_1 x \sin \lambda_2 y, \\ \Phi = T(t) \sin \lambda_1 x \sin \lambda_2 y, \quad (4.4)$$

где T_0 , T — некоторые функции только от времени, удовлетворим условиям шарнирного опирания панели по всему контуру.

Подставляя (4.4) в (4.3), далее исключая $T_0(t)$ и учитывая (2.4), (3.4) и (4.1), для $T(t)$ получим известное уравнение Матье:

$$\frac{d^2 T}{dt^2} + \omega_{mn}^2 (1 - 2\lambda_{mn} \cos \theta t) T = 0, \quad (4.5)$$

где

$$\lambda_{mn} = P_0 / 2P_{mn}^*$$

Таким образом, определение областей динамической неустойчивости рассматриваемой задачи сводится к нахождению областей неустойчивости решений уравнения Матье, которые хорошо изучены (⁸).

Отметим только, что уравнение (3.5), внешне ничем не отличаюсь от аналогичного уравнения, полученного по классической теории оболочек ($a_{44} = a_{33} = 0$), содержит принципиальное отличие. Отличие это заключается в том, что в ω_{mn} и λ_{mn} содержатся величины, связанные с коэффициентами a_{44} , a_{33} (чего нет в классической теории), в силу которых вся картина динамической устойчивости может измениться как количественно, так и качественно, как это видно на примере пластинки (³).

Институт математики и механики

Академии наук Армянской ССР

Ереванский государственный университет

Ս. Ա. ՀԱՄԲԱՐՁՈՒՄՅԱՆ ԵՎ Ա. Ա. ԽԱԶԱՏՐՅԱՆ

Փոփոխությունների ազդեցության օրոշորային պահանջների կայունության և հաստատունների մասին

Հոդվածում դիտարկված են հարերով հոգեկապորեն հենված փոքր կորուսյուն ունեցող օրոշորային պահանջների ափսոսանքային և հաստատունների և հաստատունների կայունության խնդիրները:

Հետազոտությունը հիմնված է ընդհանուր հետազոտության վրա:

ա) ստիժի միջին մեծությունները նորմալ դժային էլեմենտները գեոմետրիայից հետո չեն փոխվում իրենց երկարությունները:

բ) σ_1 նորմալ լարումները կարող են արհամարհվել մյուս լարումների նկատմամբ:

գ) $\tau_{\alpha\gamma}$ և $\tau_{\beta\gamma}$ շոշափող լարումները բոլոր պահանջների հաստատունների փոխվում են տրված օրենքով (1.1):

(1) Գտագործված է (1') աջիտանքում արված փոքր կտրուկի մասերից μ -զանքների համաարահյուսության համար ստացված շարք համաարումներից բազմացած սխեմներ: Երբ բերված է (1.3) երկու համաարումներից բազմացած սխեմներ: Այսպես, հայտնի հանապարհներով ստացված են ստատիկ կայունության, ստատունակների և զինման կայունության համաարումները:

Հստակ է եզրերով ազատ հենված պանելի ստատիկ կայունության խնդիրը: Երբ նա սեղմված է պանելի ծնիշների ուղղությամբ: Կրթիկական ուժի համար ստացված է բանաձև, որից որպես ժամանակի զեպր բերված է արանգերայ-իդարայ նյութից պատրաստված պանելի կրթիկական ուժի արտահայտությունը:

Հստակ է եզրերով ազատ հենված շրեանմարված պանելի ազատ ստատունակների խնդիրը: Ստացված է բանաձև սեփական ստատունակների հանգիստության համար և որպես ժամանակի զեպր բերված է արանգերայ-իդարայ նյութից պատրաստված պանելի սեփական ստատունակների հանգիստության արտահայտությունը:

Հստակ է ազատ հենված պանելի զինման կայունության խնդիրը: Երբ նրա վրա ծնիշի ուղղությամբ ազդող ուժը ժամանակի բնութագրով փոփոխվում է պարբերաբար: Ցույց է տրվում, որ զիտարկված խնդրի աշխարհային տիրույթների որոշումը բերվում է Մատյեի համաարման լուծմանը:

ЛИТЕРАТУРА — ԳՐԱԿԱՆՈՒԹՅՈՒՆ

- ¹ С. А. Амбарцумян, ПММ, АН СССР, XXII, 2 (1958). ² С. А. Амбарцумян, Д. В. Пештмалджян, Изв. АН АрмССР, XII, 1 (1959). ³ С. Г. Лежницкий, Теория упругости анизотропного тела, Гостехиздат, 1950. ⁴ С. П. Тимошенко, Устойчивость упругих систем, Гостехиздат, 1946. ⁵ С. А. Амбарцумян, А. А. Хачатрян, Изв. АН СССР ОТН, 6 (1959). ⁶ А. П. Филиппов, Колебания упругих систем, Изд. АН УССР, 1953. ⁷ В. В. Болотин, Динамическая устойчивость упругих систем, Гостехиздат, 1956. ⁸ Н. В. Мах-Лахлан, Теория и приложения функций Матъе, ИЛ, 1953.