

## К РАСЧЕТУ СБОРНОЙ МЕТАЛЛОДЕРЕВЯННОЙ ОБОЛОЧКИ

В.В.Стойнов, А.Ю.Гилодо (Сдесса, ОГАСА)

Конструктивное решение сборных гиперболических оболочек в клефанерном исполнении достаточно хорошо известно [1], [2]. В развитии этого метода конструирования в качестве обшивки вместо конструкционной фанеры можно использовать алюминий.

В этом случае необходимо получить систему дифференциальных уравнений, учитывающих новые параметры жесткости. Это параметры, отражающие изотропность материала обшивки, ортотропность оболочки в целом из-за подкрепляющих ребер, а также податливости конструкции в местах соединения сборных элементов (Рис. I).

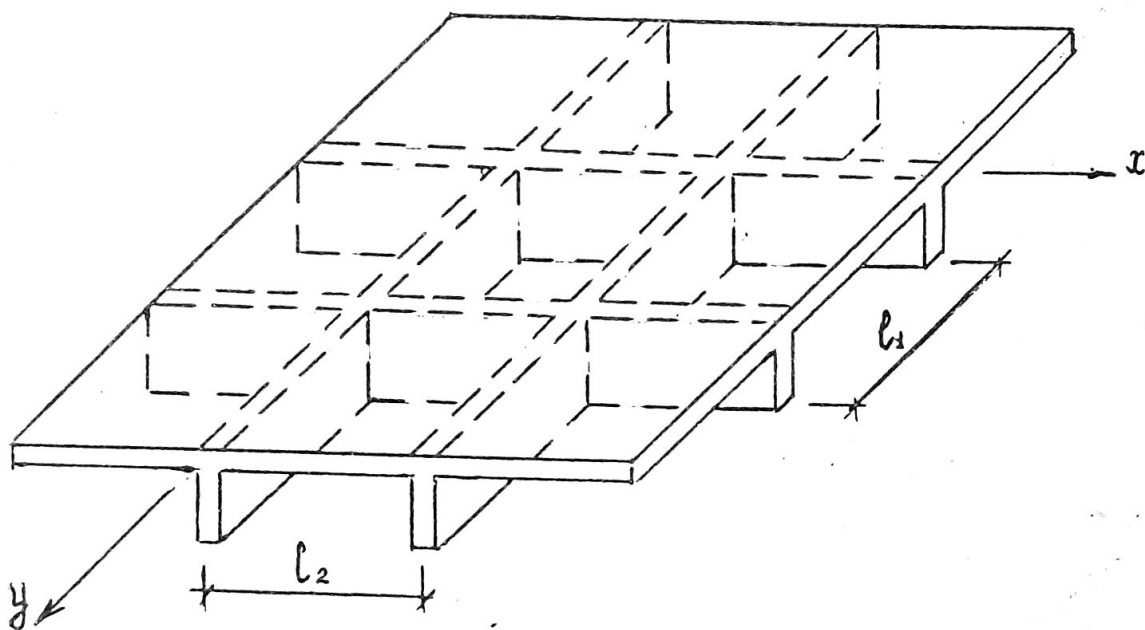


Рис. I

Будем считать, что обшивка с ребром работает совместно без скольжения и не выпучивается при нагружении оболочки. Такое допущение предполагает, что обшивка в промежутке между ребрами не теряет устойчивости, а следовательно не искажает характера распределения усилий в поле оболочки. Примем также систему координат на поверхности приведения, которая не совпадает со срединной поверхностью.

Введем в рассмотрение следующие параметры жесткости:

$$B = \frac{E_0 h}{1 - \mu^2} \quad \text{— жесткость обшивки при растяжении — сжатии в ортогональных направлениях}$$

$$D = \frac{E_a h^3}{12(1-\mu^2)} \quad - \text{ жесткость обшивки при изгибе в ортогональных направлениях;} \quad (1)$$

$$B_{11} = B + \frac{E_g F_1}{l_1} \quad - \text{ жесткость оболочки при растяжении в направлении оси } X, \text{ (т.е. вдоль опорных элементов);}$$

$$B_{22} = B + \frac{E_g F_2}{l_2} K_{\kappa} \quad - \text{ жесткость оболочки при растяжении в направлении оси } Y \text{ (т.е. с учетом податливости в стыках сборных элементов);} \quad (2)$$

$$D_{11} = D + \frac{E_g J_1}{l_1} \quad - \text{ параметр жесткости оболочки при изгибе в направлении оси } X;$$

$$D_{22} = D + \frac{E_g J_2}{l_2} K_{\kappa} \quad - \text{ параметр жесткости оболочки при изгибе в направлении оси } Y \text{ с учетом податливости на стыках;}$$

$$D_{13} = D(1-\mu) + \frac{A_1}{l_1} K_{\kappa} \quad - \text{ жесткость подкрепленной оболочки при кручении вокруг оси } X \text{ с учетом податливости в стыках;}$$

$$D_{23} = D(1-\mu) + \frac{A_2}{l_2} K_{\kappa} \quad - \text{ жесткость подкрепленной оболочки при кручении вокруг оси } Y;$$

В выражениях (1) - (3) приняты следующие обозначения:

$K_{\kappa}$  - коэффициент, учитывающий податливость стыка сборных элементов при изгибе и кручении. Величина  $K_{\kappa}$  будет определяться жесткостью принятой конструкции соединенных сборных элементов

$K_{\kappa}$  - коэффициент, учитывающий податливость стыка сборных элементов при растяжении;

$F_1, F_2$  - площади поперечных сечений подкрепляющих ребер;

$J_1, J_2$  - моменты инерции поперечных сечений относительно осей, лежащих на поверхности приведения;

$l_1, l_2$  - расстояния между подкрепляющими ребрами (рис 1);

$A_1, A_2$  - жесткости при кручении подкрепляющих ребер;

$E_a, E_g$  - модули упругости обшивки из алюминия и древесины подкрепляющих ребер;

В соотношения упругости [1] введем принятые здесь параметры жесткости (1)-(3):

$$N_1 = B_{11} \epsilon_1 + \mu B \epsilon_2; \quad N_2 = \mu B \epsilon_1 + B_{22} \epsilon_2; \quad S_{12} = S_{23} = B(1-\mu) \epsilon_3$$

$$\left. \begin{aligned} M_1 &= D_{11}x_1 - D_{12}x_2; \\ M_2 &= -D_{12}x_1 - D_{22}x_2; \\ H_1 &= -D_{13}x_3; \quad H_2 = -D_{23}x_3; \end{aligned} \right\} \quad (5)$$

Уравнение поверхности пологой гиперболической оболочки в декартовых координатах имеет вид (Рис.2):

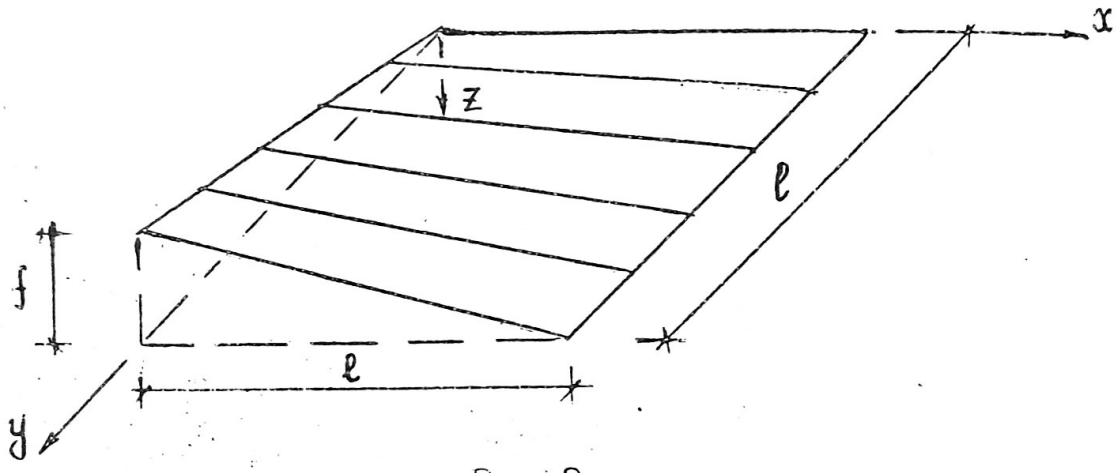


Рис.2

Расположение сборных элементов на одном лепестке оболочки

$$z = K_{12}xy \quad (6)$$

где  $K_{12} = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}$

Для пологой оболочки с прямоугольным планом уравнения равновесия можно записать так:

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial M_1}{\partial x} + \frac{\partial S_{12}}{\partial y} + P_1 &= 0; \\ \frac{\partial M_2}{\partial y} + \frac{\partial S_{21}}{\partial x} + P_2 &= 0; \\ -K_{12}S_{12} + \frac{\partial^2 M_1}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 H_1}{\partial x \partial y} - \\ - \frac{\partial^2 H_2}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 M_2}{\partial y^2} + q &= 0; \end{aligned} \right\} \quad (7)$$

Система уравнений (4), (5), (7) может быть сведена к двум уравнениям относительно двух неизвестных функций  $\varphi$  и  $w$  [2]:

$$L\varphi + L_D w - q = 0; \quad (8)$$

$$L_B \varphi - L w = 0;$$

где

$$L = 2K_{12} \frac{\partial^2}{\partial x \partial y};$$

$$L_D = D_{11} \frac{\partial^4}{\partial x^4} + (D_{11} \mu + D_{13} + \mu D_{22}) \frac{\partial^4}{\partial x^2 \partial y^2} + D_{22} \frac{\partial^4}{\partial y^4};$$

$$L_B = \frac{B_{22}}{B_{11} B_{22} - \mu^2 B^2} \frac{\partial^4}{\partial y^4} + \frac{B_{11}}{B_{11} B_{22} - \mu^2 B^2} \frac{\partial^4}{\partial x^4} - \frac{2}{B(1-\mu)} \frac{\partial^4}{\partial x^2 \partial y^2};$$

Решение системы уравнений (8) позволяет получить формулы для определения величин перемещений, усилий и моментов, определяемых с учетом податливости оболочки

#### Литература

1. Стоянов В.В. Клефанерная оболочка тип гиперболического параболоида. В кн. Общие вопросы строительства. отечественный опыт. М. ЦИНИС, 1974г. вып. 10.
2. Стоянов В.В. Сборные клефанерные гиперболические оболочки. К. Штиинц, 1981г.