

**УДК 539.3**

## **МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ПОВЕДЕНИЯ ПОЛОГИХ ОБОЛОЧЕК ДВОЯКОЙ КРИВИЗНЫ С НЕСОВЕРШЕНСТВАМИ ФОРМЫ ПРИ ПОПЕРЕЧНОМ НАГРУЖЕНИИ**

**Коломийчук Г.П., Лесечко А.В.  
(Одесса)**

Получена математическая модель поведения пологих оболочек двойкой кривизны с несовершенствами формы при поперечном нагружении. К исходной системе дифференциальных уравнений в смешанном виде применен метод Бубнова-Галеркина. Неизвестные функции прогиба и напряжений, а также начальные несовершенства формы аппроксимированы двойными тригонометрическими рядами.

Несоответствие теоретических верхних критических нагрузок экспериментальным, при расчете оболочек на устойчивость, отмечается в работах многих авторов /1/. Особенно большие расхождения наблюдаются в оболочках, обладающих начальными несовершенствами формы /2/.

Современные исследования устойчивости оболочек можно разделить на два направления /3/. Первое направление состоит в анализе устойчивости симметричных форм равновесия оболочек при малых несимметричных возмущениях или кривизны оболочек. Исследование соответствующего определителя позволяет судить о появлении ветвления решений и об устойчивости состояния равновесия системы /4/. Второе направление связано с учетом начальных несовершенств формы срединной поверхности и их влияние на устойчивость оболочек /2/.

Совместное применение этих подходов позволит ответить на комплекс вопросов по определению минимальной критической нагрузки несовершенных оболочек.

Состояние несовершенной пологой оболочки при нагружении равномерно распределенной нагрузкой описывается системой двух дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{D}{h} \nabla^4 (w - w_0) = L(\Phi, w) + \frac{1}{R_1} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} + \frac{1}{R_2} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{q}{h}, \\ \frac{1}{E} \nabla^4 \Phi = \frac{1}{2} [L(w_0, w_0) - L(w, w)] - \frac{1}{R_1} \frac{\partial^2 (w - w_0)}{\partial y^2} - \frac{1}{R_2} \frac{\partial^2 (w - w_0)}{\partial x^2}. \end{cases} \quad (1)$$

Здесь

$$L(\quad, \quad) = \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial x^2} \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial y^2} \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial x^2} - 2 \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial x \partial y} \frac{\partial^2 (\quad)}{\partial x \partial y},$$

$$\nabla^4 (\quad) = \frac{\partial^4 (\quad)}{\partial x^4} + 2 \frac{\partial^4 (\quad)}{\partial x^2 \partial y^2} + \frac{\partial^4 (\quad)}{\partial y^4},$$

$D$  – цилиндрическая жесткость;  $\nu$  – коэффициент Пуассона;  $h$  – толщина оболочки;  $E$  – модуль упругости;  $R_1, R_2$  – радиусы главных кривизн;  $w_0$  – начальные несовершенства;  $\Phi$  – функция напряжений;  $q$  – интенсивность равномерно распределенной нагрузки.

Для получения решения системы уравнений (1) ее необходимо дополнить граничными условиями закрепления контура оболочки. При шарнирном опиании по контуру граничные условия записываются так

$$\begin{aligned} &x = 0 \quad \left| \begin{array}{l} w = 0, \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \nu \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x \partial y} = 0. \end{array} \right. \\ &x = a \quad \left| \begin{array}{l} w = 0, \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \nu \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x \partial y} = 0. \end{array} \right. \\ &y = 0 \quad \left| \begin{array}{l} w = 0, \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \nu \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x \partial y} = 0. \end{array} \right. \\ &y = b \quad \left| \begin{array}{l} w = 0, \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \nu \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x \partial y} = 0. \end{array} \right. \end{aligned} \quad (2)$$

Неизвестные функции  $w$  и  $\Phi$ , а также начальные геометрические неправильности формы аппроксимируем тригонометрическими рядами

$$\begin{aligned} w &= \sum_k \sum_l f_{kl} \sin \alpha_k x \sin \beta_l y, \\ \Phi &= \sum_k \sum_l \varphi_{kl} \sin \alpha_k x \sin \beta_l y, \\ w_0 &= \sum_t \sum_s f_{ts}^0 \sin \alpha_t x \sin \beta_s y, \end{aligned} \quad (3)$$

где

$$\alpha_k = k\pi/a; \beta_l = l\pi/b; \alpha_t = t\pi/a; \beta_s = s\pi/b.$$

Нетрудно показать, что аппроксимирующие выражения (3) удовлетворяют условиям шарнирного опирания (2).

Уравнения Бубнова-Галеркина для системы (1) запишем так

$$\begin{aligned} & \int_0^a \int_0^b X_{ij} \sin \alpha_i x \sin \beta_j y dx dy = 0, \\ & \int_0^a \int_0^b Y_{ij} \sin \alpha_i x \sin \beta_j y dx dy = 0, \end{aligned} \quad (4)$$

где  $i = 1, 2, 3, \dots$

$j = 1, 2, 3, \dots$

Поставив (3) в систему разрешающих уравнений (1) и решив ее по методу Бубнова-Галеркина, приходим к системе нелинейных алгебраических уравнений

$$\left\{ \begin{aligned} & \sum_k \sum_l \left[ \frac{1}{4} \left( \frac{k^2}{\lambda} + l^2 \lambda \right)^2 \bar{f}_{kl} + \frac{3(1-\nu^2)}{\pi^2} (\bar{k}_1 l^2 + \bar{k}_2 k^2) \bar{\varphi}_{kl} \right] B(1) - \\ & - \frac{1}{4} \sum_t \sum_s \left( \frac{t^2}{\lambda} + s^2 \lambda \right)^2 \bar{f}_{ts}^0 B(2) - \frac{3}{4} \frac{(1-\nu^2)}{\pi^2} \sum_i \sum_j \sum_k \sum_l [ i^2 l^2 (\bar{f}_{ij} \bar{\varphi}_{kl} + \\ & + \bar{\varphi}_{ij} \bar{f}_{kl}) B(3) - 2ijkl \bar{f}_{ij} \bar{\varphi}_{kl} B(4) ] - \bar{q} \frac{12(1-\nu^2)}{\pi^6} B(5) = 0, \\ & \sum_k \sum_l \left[ \left( \frac{k^2}{\lambda} + l^2 \lambda \right)^2 \bar{\varphi}_{kl} - \left( \bar{k}_1 \frac{l^2}{\pi^2} + \bar{k}_2 \frac{k^2}{\pi^2} \right) \bar{f}_{kl} \right] B(1) + \\ & + \frac{1}{\pi^2} \sum_t \sum_s (\bar{k}_1 s^2 + \bar{k}_2 t^2) \bar{f}_{ts}^0 B(2) - \\ & - \frac{1}{4\pi^2} \sum_r \sum_n \sum_t \sum_s [ r^2 s^2 \bar{f}_{rn}^0 \bar{f}_{ts}^0 B(6) - rnts \bar{f}_{rn}^0 \bar{f}_{ts}^0 B(7) ] + \\ & + \frac{1}{4\pi^2} \sum_i \sum_j \sum_k \sum_l [ i^2 l^2 \bar{f}_{ij} \bar{f}_{kl} B(3) - ijk l \bar{f}_{ij} \bar{f}_{kl} B(4) ] = 0. \end{aligned} \right. \quad (5)$$

Здесь

$$\lambda = \frac{a}{b}, \quad \bar{k}_1 = \frac{a^2}{R_1 h}, \quad \bar{k}_2 = \frac{b^2}{R_2 h}, \quad \bar{f} = \frac{w}{h},$$

$$\bar{f}_0 = \frac{w_0}{h}, \quad \bar{\varphi} = \frac{\Phi}{Eh^3}, \quad \bar{q} = \frac{a^2 b^2}{Eh^4} q,$$

$$B(1) = \left[ \frac{\sin \pi(k-t)}{\pi(k-t)} - \frac{\sin \pi(k+t)}{\pi(k+t)} \right] \left[ \frac{\sin \pi(l-z)}{\pi(l-z)} - \frac{\sin \pi(l+z)}{\pi(l+z)} \right];$$

$$B(2) = \left[ \frac{\sin \pi(m_1-t)}{\pi(m_1-t)} - \frac{\sin \pi(m_1+t)}{\pi(m_1+t)} \right] \left[ \frac{\sin \pi(n_1-z)}{\pi(n_1-z)} - \frac{\sin \pi(n_1+z)}{\pi(n_1+z)} \right];$$

$$B(3) = \left[ \frac{1-\cos \pi(i+k-t)}{i+k-t} + \frac{1-\cos \pi(k+t-i)}{k+t-i} + \frac{1-\cos \pi(i+t-k)}{i+t-k} - \right.$$

$$\left. - \frac{1-\cos \pi(i+k+t)}{i+k+t} \right] \left[ \frac{1-\cos \pi(j+l-z)}{j+l-z} + \frac{1-\cos \pi(j+z-l)}{j+z-l} + \right. \\ \left. + \frac{1-\cos \pi(l+z-j)}{l+z-j} + \frac{1-\cos \pi(j+l+z)}{j+l+z} \right];$$

$$B(4) = \left[ \frac{1-\cos \pi(t+i-k)}{t+i-k} - \frac{1-\cos \pi(i+k-t)}{i+k-t} + \frac{1-\cos \pi(k+t-i)}{k+t-i} + \right.$$

$$\left. + \frac{1-\cos \pi(i+k+t)}{i+k+t} \right] \left[ \frac{1-\cos \pi(z+j-l)}{z+j-l} - \frac{1-\cos \pi(j+l-z)}{j+l-z} + \right.$$

$$\left. + \frac{1-\cos \pi(l+z-j)}{l+z-j} + \frac{1-\cos \pi(j+l+z)}{j+l+z} \right];$$

$$B(5) = \left( \frac{1-\cos t \pi}{t} \right) \left( \frac{1-\cos z \pi}{z} \right);$$

$$B(6) = \left[ \frac{1-\cos \pi(r+m_1-t)}{r+m_1-t} + \frac{1-\cos \pi(m_1+t-r)}{m_1+t-r} + \frac{1-\cos \pi(r+t-m_1)}{r+t-m_1} - \right.$$

$$-\frac{1 - \cos \pi(r + m_1 + t)}{r + m_1 + t} \left[ \frac{1 - \cos \pi(s + n_1 - z)}{s + n_1 - z} - \frac{1 - \cos \pi(s + z - n_1)}{s + z - n_1} + \right.$$

$$\left. + \frac{1 - \cos \pi(n_1 + z - s)}{n_1 + z - s} + \frac{1 - \cos \pi(s + n_1 + z)}{s + n_1 + z} \right];$$

$$B(7) = \left[ \frac{1 - \cos \pi(t + z - m_1)}{r + z - m_1} - \frac{1 - \cos \pi(r + m_1 - t)}{r + m_1 - t} + \frac{1 - \cos \pi(m_1 + t - z)}{m_1 + t - z} + \right.$$

$$\left. - \frac{1 - \cos \pi(r + m_1 + t)}{r + m_1 + t} \right] \left[ \frac{1 - \cos \pi(z + s + n_1)}{z + s + n_1} - \frac{1 - \cos \pi(s + n_1 - z)}{s + n_1 - z} + \right.$$

$$\left. + \frac{1 - \cos \pi(n_1 + z - s)}{n_1 + z - s} + \frac{1 - \cos \pi(s + n_1 + z)}{s + n_1 + z} \right]; \quad \begin{cases} k, l, n, r, s, t, z, m_1, n_1 \\ = 1, 2, 3, \dots \end{cases}$$

### Литература

1. Андреев А.В., Ободан Н.И., Лебедев А.Г. Устойчивость оболочек при неосесимметричной деформации. – М.: Наука, 1988. – 208 с.
2. Гавриленко Г.Д. Устойчивость и несущая способность несовершенных оболочек // Прикладная механика. – 2000. – 36, № 7. – С. 36 – 59.
3. Кантор С.Л., Тимашев С.А. Метод начальных несовершенств в задачах устойчивости оболочек // Исследования по теории сооружений. – М., 1987. – Вып. 25. – С. 46 – 56.
4. Вайнберг Д.В., Гуляев В.И., Мельниченко Г.И. Особые точки и точки ветвления решений нелинейных уравнений деформируемой среды // Сопротивление материалов и теория сооружений. – К., 1973. – Вып. 21. – С. 24 – 31.
5. Гуляев В.И., Баженов В.А., Гоцуляк Е.А. Устойчивость нелинейных механических систем. – Львов. Вища школа, 1982. – 255 с.
6. Кривошеин И.В., Петров В.В. Несимметричные формы потери устойчивости гибких цилиндрических панелей // Механика деформируемых сред. – Саратов, 1976. – Вып. 4. – С. 120 – 129.