

| Параметри   |         |               |               | Розподіл           |
|-------------|---------|---------------|---------------|--------------------|
| $\alpha$    | $\beta$ | $\alpha$      | $\lambda$     |                    |
| 1           | 1       | $\alpha$      | 1             | Експонентний       |
| 1           | 1       | $\frac{1}{2}$ | $\frac{1}{2}$ | $\chi^2$ - квадрат |
| 1           | 1       | $\alpha$      | $n$           | Ерланга            |
| 1           | 1       | $\alpha$      | $\beta$       | Гама               |
| 1           | 2       | $\alpha$      | $\frac{3}{2}$ | Максвелла          |
| $6\sqrt{2}$ | 2       | 1             | 1             | Релея              |
| $\alpha$    | $\beta$ | 1             | 1             | Вейбула            |

Таким чином, сім'я /17/ об'єднує багато розподілів, виведених раніше.

Список літератури: 1. Разрушение. Т.2. Под.ред. Г.Либовиц. М., Мир, 1975. 2. *Weibull, W. A Statistical Distribution Function of Wide Applicability. Journal of Mechanics, 1951, vol. 18, n. 3.* 3. *Technometrics, 1969, vol. 11.* 4. *Technometrics, 1975, vol. 17.* 5. *Fracture, N.Y. - 2.*

УДК 539.3

Л.Й.Ощипко, О.А.Миськів

#### ОПТИМАЛЬНИЙ РОЗРАХУНОК СКЛАДОВИХ ОБОЛОНОК ОБЕРТАННЯ

Розглядаємо задачу оптимального проектування складових оболонок обертання, які є елементами електровакuumних приладів. Мінімум цільової функції /маси конструкції/ шукають на допустимому підпросторі.

що визначаються обмеженнями на максимальні розтягуючі напруження та деякі геометричні параметри.

Оптимізується конструкція, що складається зі сферичної оболонки радіуса  $R_1$  і товщини  $h_1$ . Сферична оболонка на одному кінці спряжена з циліндричною оболонкою радіуса  $R_2$ , товщини  $h_2$  і довжини  $l_2$ , а на другому – з циліндричною оболонкою радіуса  $R_3$ , товщини  $h_3$  і довжини  $l_3$ . Циліндрична оболонка радіуса  $R_3$  закрита круглою пластинкою товщини  $h_4$ . Конструкція перебуває під рівномірним зовнішнім тиском  $q$ .

Задача оптимального проектування за вагою на міцність зводиться до відшукування мінімуму

$$V/\pi = R_1^3 h_1 + \frac{R_2^3 h_2}{4} + 2 R_2 l_2 h_2 + 2 R_3 l_3 h_3 + 2 (\cos \theta_1 - \cos \theta_2) R_3^2 h_4 \quad /1/$$

при обмеженнях

$$\sigma_1^{max} \leq [\sigma]; \quad \sigma_2^{max} \leq [\sigma]; \quad /2/$$

$$C_1 h_1^{-1} h_4 \leq 1; \quad /3/$$

$$C_2 h_2^{-1} h_3 \leq 1;$$

$$\sigma_0^{max} \leq [\sigma]; \quad /3'/$$

$$C_3 h_3^{-1} h_4 \leq 1.$$

Регульованими параметрами вибирають товщини елементів конструкції.

Розрахунок конструкції і визначення максимальних розтягуючих напружень проводять аналогічно [3].

Задача оптимального проектування /1/-/3/ /1/-/3'/ методом апроксимації функцій одночленними поліномами за допомогою числових методів [3] зводиться до такої задачі геометричного програмування[1]:

знайти мінімум

$$g_0(\bar{h}) = C_2 h_1^{\theta_{22}} h_2^{\theta_{32}} h_3^{\theta_{42}} h_4^{\theta_{52}} \quad /4/$$

при вимушених обмеженнях

$$g_1(\bar{h}) = \frac{G_1^{\max}}{[G]} \approx C_3 h_1^{\theta_{13}} h_2^{\theta_{33}} h_3^{\theta_{43}} h_4^{\theta_{53}} ; \quad /5/$$

$$g_2(\bar{h}) = \frac{G_2^{\max}}{[G]} \approx C_4 h_1^{\theta_{24}} h_2^{\theta_{34}} h_3^{\theta_{44}} h_4^{\theta_{54}} ;$$

$$g_3(\bar{h}) = C_5 h_1^{-1} h_4 \leq 1 ; \quad /6/$$

$$g_4(\bar{h}) = C_6 h_2^{-1} h_3 \leq 1 ;$$

$$g_5(\bar{h}) = \frac{G_0^{\max}}{[G]} \approx C_5' h_1^{\theta_{25}} h_2^{\theta_{35}} h_3^{\theta_{45}} h_4^{\theta_{55}} \leq 1 ; \quad /6'/$$

$$g_6(\bar{h}) = C_6 h_2^{-1} h_3 \leq 1$$

і натуральних

$$h_i > 0 \quad i = 1, 2, 3, 4. \quad /7/$$

Ступінь важкості задач /4/-/7/ дорівнює нулеві.

Складена програма на алгоритмічній мові АЛГОЛ-60 стосовно транслятора ТА-ІМ, яка здійснює апроксимацію вихідних функцій одночленими поліномами, визначає оптимальні товщини та проводить розрахунок конструкції. Для уточнення отриманого розв'язку задачі /4/-/7/ використовується ітераційний процес [2].

Програми реалізовані при таких значеннях фіксованих параметрів:

$$q = 0,01 \text{ кг/мм}^2 ; E = 6240 \text{ кг/мм}^2 ; [G] = 0,9 \text{ кг/мм}^2 ; \nu = 0,2 ;$$

$$l_2 = l_3 = 25 \text{ мм} ; R_2 = 40 \text{ мм} ; R_1 = 100 \text{ мм} ; R_3 = \frac{\sqrt{3}}{2} R_1 ;$$

$$C_5 = 0,5 ; C_6 = 0,25 ; \theta_2 = \pi - \arcsin(R_2/R_1) ; \theta_1 = \pi/2 + \pi/6 .$$

У задачах /4/-/6/, /7/ і /4/-/6'/, /7/ отримано оптимальні товщини:

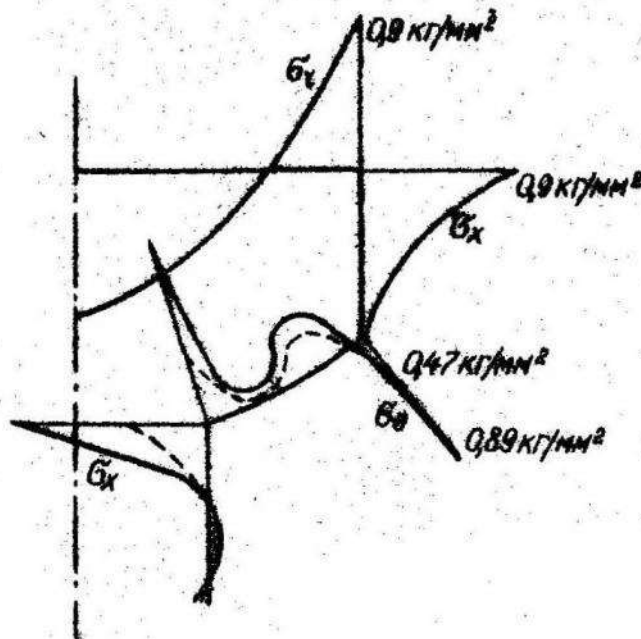
$$h_1 = 3,54 \text{ мм}; h_2 = 1,77 \text{ мм}; h_3 = 7,09 \text{ мм}; h_4 = 7,08 \text{ мм};$$

$$h_1 = 1,97 \text{ мм}; h_2 = 1,76 \text{ мм}; h_3 = 7,04 \text{ мм}; h_4 = 7,01 \text{ мм}.$$

Значення максимальних розтягуючих напружень, що виникають у точках спрężення циліндричної оболонки з пластинок і зі сферичною оболонкою, відповідно такі:

$$\sigma_z^{\max} = 0,89 \text{ кг/мм}^2; \sigma_x^{\max} = 0,89 \text{ кг/мм}^2; \sigma_\theta^{\max} = 0,47 \text{ кг/мм}^2;$$

$$\sigma_z^{\max} = 0,90 \text{ кг/мм}^2; \sigma_x^{\max} = 0,90 \text{ кг/мм}^2; \sigma_\theta^{\max} = 0,89 \text{ кг/мм}^2.$$



Результати пружних розрахунків конструкції графічно зображені на рисунку /пунктир відповідає оптимальним товщинам при обмеженнях /2/-/3//.

При обмеженнях /2/-/3/ об'єм конструкції зменшився на 33%.

Список літератури: 1. Даффин Р., Питерсон Э., Зенер К. Геометрическое программирование. М., Мир, 1972. 2. Зенер К. Геометрическое программирование и техническое проектирование. М., Мир, 1973. 3. Ощипко Л.И., Іванків К.С., Діна Т.В. Оптимальний розрахунок деяких елементів електровакуумних приладів. - Вісник Львів.ун-ту, серія мех.-мат, вип.12, 1977.

УДК 539.3

В.М.Воян

# ЗАСТОСУВАННЯ МЕТОДУ СКІНЧЕНИХ ЕЛЕМЕНТІВ ДО РОЗРАХУНКУ ПРОСТОРОВИХ КОНСТРУКЦІЙ НА ОСНОВІ ТРИВИМІРНОЇ ТЕОРІЇ ПРУЖНОСТІ

Аналіз напружено-деформованого стану просторових конструкцій, що перебувають під дією зовнішньої сили, проводиться на основі співвідношень тривимірної теорії пружності методом скінчених елементів.

Основні співвідношення методу скінчених елементів [4] будуються на основі узагальненого функціоналу Лагранжа

$$F(u) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} W(u) d\Omega - \int_{S} u t^{\nu} ds. \quad /1/$$

де  $\Omega$  просторова область, яку займає тіло;  $S$  - частина границі області  $\Omega$ , на якій задано поверхневе навантаження з вектором напружень  $t^{\nu}$ , що діє по зовнішній нормалі  $\nu$  до поверхні  $S$ ;  $W(u)$  - пружний потенціал;  $u$  - вектор переміщень.

Область  $\Omega$  зображається у вигляді суми скінчених елементів - криволінійних шестигранників з 8-ма /елемент першого порядку/ або 20-ма вузлами /елемент другого порядку/ [2]. Для побудови інтерполяційних