

П.П.Вагін, І.С.Муха, Я.Г.Савула
 РОЗВ'ЯЗУВАННЯ ГЕОМЕТРИЧНО НЕЛІНІЙНИХ
 ЗАДАЧ СТАТИКИ ОБОЛОНОК ТИПУ ТИМОШЕНКА
 МЕТОДОМ СКІНЧЕННИХ ЕЛЕМЕНТІВ

Шляхи побудови різних нелінійних теорій оболонок ґрунтуються на рівняннях нелінійної теорії пружності [5]. Існує достатньо велика кількість праць, в яких наведені також різні варіанти рівнянь нелінійної теорії оболонок. Для розв'язання практичних задач необхідна система рівнянь, яка була б зручною при використанні числових методів. Такі системи, що ґрунтуються на класичній гіпотезі Кірхгофа-Ляме, наведені в [2]. Побудові геометрично нелінійних рівнянь узагальненої теорії оболонок присвячені дослідження [1,3,4].

Нехай переміщення U_1, U_2, U_3 довільної точки з координатами $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ / $\alpha_1, \alpha_2 \in \Omega, -h/2 \leq \alpha_3 \leq h/2$ / визначаються через переміщення u, v, w і кути повороту γ_1, γ_2 за формулами [7]

$$U_i(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) = u_i(\alpha_1, \alpha_2) + \alpha_3 \gamma_i(\alpha_1, \alpha_2), \quad i=1,2,$$

$$U_3(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) = w(\alpha_1, \alpha_2).$$

За вихідні приймаємо такі вирази для деформацій [6]:

$$\tilde{\varepsilon}_{11} = e_{11} + \frac{1}{2} \left[e_{11}^2 + \left(\frac{1}{2} e_{12} + \omega_3 \right)^2 + \left(\frac{1}{2} e_{13} - \omega_2 \right)^2 \right],$$

$$\tilde{\varepsilon}_{12} = e_{12} + e_{11} \left(\frac{1}{2} e_{12} - \omega_3 \right) + e_{22} \left(\frac{1}{2} e_{12} + \omega_3 \right) + \left(\frac{1}{2} e_{13} - \omega_2 \right) \cdot \left(\frac{1}{2} e_{23} + \omega_1 \right), \quad (1 \rightarrow 2 \rightarrow 3),$$

де e_{ij} і ω_k - компоненти деформації та кути повороту, які в довільній ортогональній системі координат записуються у вигляді

$$e_{11} = \frac{\partial_1 U_1}{H_1} + \frac{U_2}{H_1 H_2} \partial_2 H_1 + \frac{U_3}{H_1 H_3} \partial_3 H_1,$$

$$e_{12} = \frac{H_2}{H_1} \partial_1 \frac{U_2}{H_2} + \frac{H_1}{H_2} \partial_2 \frac{U_1}{H_1},$$

$$2\omega_1 = \frac{1}{H_1 H_3} (\partial_2 H_3 U_3 - \partial_3 H_2 U_2), \quad (1 \rightarrow 2 \rightarrow 3)$$

Тут H_i - параметри Ламе; $q = \partial/\partial\alpha_i$. Надалі вважатимемо, що серединна поверхня оболонки віднесена до ортогональних криволінійних координат. У вибраній системі координат параметри Ламе мають вигляд

$$H_1 = A_1(1 + \alpha_3 K_1), \quad H_2 = A_2(1 + \alpha_3 K_2), \quad H_3 = 1, \quad /4/$$

де $A_i = A_i(\alpha_1, \alpha_2)$ - коефіцієнти першої квадратичної форми серединної поверхні; K_i - головні її кривини.

Припускаємо, що параметри e_{ij} і поворот ω_3 елемента оболонки - малі величини більш високого порядку, ніж повороти ω_1 та ω_2 відносно α_1 і α_2 координатних ліній [2,8]. Тоді співвідношення /2/ з урахуванням гіпотез Тимошенка можна представити

$$\begin{aligned} \tilde{\varepsilon}_{11} &= e_{11} + \frac{1}{2} \omega_2^2, & \tilde{\varepsilon}_{22} &= e_{22} + \frac{1}{2} \omega_1^2, \\ \tilde{\varepsilon}_{12} &= e_{12} - \omega_1 \omega_2, & \tilde{\varepsilon}_{13} &= e_{13}, \quad \tilde{\varepsilon}_{23} = e_{23}. \end{aligned} \quad /5/$$

Заміняючи в /5/ згідно з /3/ компоненти деформації e_{ij} та повороти ω_k і враховуючи при цьому формули для визначення параметрів Ламе /4/ та закон зміни переміщень по товщині /1/, одержуємо

$$\tilde{\varepsilon}_{11} = (e_1 + \frac{1}{2} \dot{\omega}_2^2 + \alpha_3 (\varkappa_1 + \dot{\omega}_2 \dot{\omega}_2 - \frac{1}{2} K_1 \dot{\omega}_2^2)) / (1 + \alpha_3 K_1),$$

$$\tilde{\varepsilon}_{22} = (e_2 + \frac{1}{2} \dot{\omega}_1^2 + \alpha_3 (\varkappa_2 + \dot{\omega}_1 \dot{\omega}_1 - \frac{1}{2} K_2 \dot{\omega}_1^2)) / (1 + \alpha_3 K_2),$$

$$\begin{aligned} \tilde{\varepsilon}_{12} &= (e_{12} - \dot{\omega}_1 \dot{\omega}_2 + 2\alpha_3 (\varkappa_{12} - \frac{1}{2} \dot{\omega}_1 \dot{\omega}_2 - \\ &- \frac{1}{2} \dot{\omega}_1 \dot{\omega}_2)) / ((1 + \alpha_3 K_1)(1 + \alpha_3 K_2)), \end{aligned}$$

$$\tilde{\varepsilon}_{13} = e_{13} / (1 + \alpha_3 K_1), \quad \tilde{\varepsilon}_{23} = e_{23} / (1 + \alpha_3 K_2).$$

/6/

Формули /6/ - це геометричні співвідношення для гнучких оболонок,
де

$$\dot{\omega}_1^0 = \frac{1}{2} \left(-K_2 u_2 + \frac{1}{A_2} \partial_2 W - \gamma_2 \right); \quad \dot{\omega}_1 = -K_2 \gamma_2;$$

$$\dot{\omega}_2^0 = \frac{1}{2} \left(K_1 u_1 - \frac{1}{A_1} \partial_1 W + \gamma_1 \right); \quad \dot{\omega}_2 = K_1 \gamma_1, \quad /7/$$

$\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_{12}, \varepsilon_{13}, \varepsilon_{23}, \gamma_1, \gamma_2, \gamma_{12}$ - компоненти деформацій лінійної теорії оболонок, які наведені в [7].

Рівняння рівноваги геометрично нелінійної теорії оболонок і статичні граничні умови впливають в принципі Лагранжа, згідно з яким робота δA внутрішніх сил на варіаціях переміщень дорівнює роботі δL зовнішніх сил на цих же варіаціях

$$\delta A = \delta L, \quad /8/$$

$$\text{де } \delta A = \iint_{\Omega} \left[\int_{-h/2}^{h/2} (\phi_{11} \delta \tilde{\varepsilon}_{11} + \phi_{22} \delta \tilde{\varepsilon}_{22} + \phi_{12} \delta \tilde{\varepsilon}_{12} + \phi_{13} \delta \tilde{\varepsilon}_{13} + \phi_{23} \delta \tilde{\varepsilon}_{23}) \times \right. \\ \left. \times (1 + \alpha_3 K_1)(1 + \alpha_3 K_2) d\alpha_3 \right] A_1 A_2 d\alpha_1 d\alpha_2; \quad /9/$$

$$\delta L = \iint_{\Omega} \left[\int_{-h/2}^{h/2} F \delta U (1 + \alpha_3 K_1)(1 + \alpha_3 K_2) d\alpha_3 \right] A_1 A_2 d\alpha_1 d\alpha_2 + \\ + \int_{\Gamma} \phi_j \delta U (1 + \alpha_3 K_t) ds + \iint_{\Omega} \phi_j^{h/2} \delta U^{h/2} (1 + \frac{h}{2} K_1)(1 + \frac{h}{2} K_2) A_1 A_2 d\alpha_1 d\alpha_2 + \\ + \iint_{\Omega} \phi_j^{-h/2} \delta U^{-h/2} (1 - \frac{h}{2} K_1)(1 - \frac{h}{2} K_2) A_1 A_2 d\alpha_1 d\alpha_2, \quad /10/$$

де Γ - границя області серединної поверхні; U - вектор переміщень оболонки як тривимірного тіла, K_t - нормальна кривина серединної поверхні за напрямком дотичної до кривої Γ . Співвідношення /10/ є сумою робіт об'ємної F та поверхневих сил ϕ_j , прикладених до бокової, верхньої ($\alpha_3 = h/2$) і нижньої ($\alpha_3 = -h/2$) поверхонь оболонки.

Вводячи у /8/ замість напруження ϕ_{ij} їх інтегральні характеристики [6] і прирівнюючи коефіцієнти при незалежних варіаціях, отримуємо рівняння рівноваги

$$\partial_1 A_2 T_1 - T_2 \partial_1 A_2 + \frac{1}{A_1} \partial_2 A_1^2 S + H K_2 \partial_2 A_1 + \partial_2 H K_1 A_1 + K_1 A_1 A_2 Q_1^* = -A_1 A_2 P_1,$$

$$\partial_2 A_1 T_2 - T_1 \partial_2 A_1 + \frac{1}{A_2} \partial_1 A_2^2 S + H K_1 \partial_1 A_2 + \partial_1 H K_2 A_2 + K_2 A_1 A_2 Q_2^* = -A_1 A_2 P_2,$$

$$T_1 K_1 + T_2 K_2 - \frac{1}{A_1 A_2} (\partial_1 Q_1^* A_2 + \partial_2 Q_2^* A_1) = P_3,$$

$$\partial_1 A_2 M_1 - M_2 \partial_1 A_2 + H \partial_2 A_1 + \partial_2 H A_1 - A_1 A_2 Q_1^{**} + A_1 A_2 K_1 (H \dot{\omega}_1 - M_1 \dot{\omega}_2) = -A_1 A_2 \dot{m}_1,$$

$$\partial_2 A_1 M_2 - M_1 \partial_2 A_1 + H \partial_1 A_2 + \partial_1 H A_2 - A_1 A_2 Q_2^{**} + A_1 A_2 K_2 (M_2 \dot{\omega}_1 - H \dot{\omega}_2) = -A_1 A_2 \dot{m}_2,$$

$$Q_1^* = Q_1 - \frac{1}{2} [(T_1 - K_1 M_1) \dot{\omega}_2 + M_1 \dot{\omega}_2 - S \dot{\omega}_1 - H \dot{\omega}_1], \quad /11/$$

$$Q_1^{**} = Q_1 + \frac{1}{2} [(T_1 + K_1 M_1) \dot{\omega}_2 + M_1 \dot{\omega}_2 - (S + 2K_1 H) \dot{\omega}_1 - H \dot{\omega}_1],$$

$$Q_2^* = Q_2 + \frac{1}{2} [(T_2 - K_2 M_2) \dot{\omega}_1 + M_2 \dot{\omega}_1 - S \dot{\omega}_2 - H \dot{\omega}_2],$$

$$Q_2^{**} = Q_2 - \frac{1}{2} [(T_2 + K_2 M_2) \dot{\omega}_1 + M_2 \dot{\omega}_1 - (S + 2K_2 H) \dot{\omega}_2 - H \dot{\omega}_2],$$

$$P_i = (1 + K_i \frac{h}{2}) (1 + K_2 \frac{h}{2}) \phi_i^+ - (1 - K_i \frac{h}{2}) (1 - K_2 \frac{h}{2}) \phi_i^- + \int_{-h/2}^{h/2} F_i (1 + \alpha_3 K_1) (1 + \alpha_3 K_2) d\alpha_3,$$

$$\dot{m}_j = \frac{h}{2} [(1 + K_1 \frac{h}{2}) (1 + K_2 \frac{h}{2}) \phi_j^+ - (1 - K_1 \frac{h}{2}) (1 - K_2 \frac{h}{2}) \phi_j^-] + \int_{-h/2}^{h/2} F_j \alpha_3 (1 + \alpha_3 K_1) (1 + \alpha_3 K_2) d\alpha_3,$$

$i = 1, 2, 3 ; \quad j = 1, 2$
і статичні крайові умови

$$T_t = T_1 \cos^2 \lambda + S \sin 2\lambda + T_2 \sin^2 \lambda + (K_1 + K_2) H \sin 2\lambda / 2,$$

$$T_s = (T_2 - T_1) \sin 2\lambda + S \cos 2\lambda + (K_2 \cos^2 \lambda - K_1 \sin^2 \lambda) H,$$

$$Q_n = Q_1^* \cos \lambda + Q_2^* \sin \lambda,$$

$$M_t = M_1 \cos^2 \lambda + H \sin 2\lambda + M_2 \sin^2 \lambda,$$

$$M_s = (M_2 - M_1) \sin 2\lambda / 2 + H \cos 2\lambda. \quad /12/$$

У формулах /11/ T_t , T_s , Q_n - нормальне, зсувне і перері-
зуюче зусилля; M_t , M_s - згинальний і крутний моменти; λ -
кут між лінією α_1 і нормаллю до границі Ω .

Система рівнянь /6/, /11/, /12/ доповнюється граничними умова-
ми у переміщеннях і відповідними співвідношеннями між внутрішніми
зусиллями, моментами та компонентами деформації. Для трансверсаль-
но-ізотропної оболонки вони наведені у [6].

При використанні методу скінченних елементів основні співвід-
ношення теорії оболонок зручно записувати в матричному вигляді.
Для цього побудуємо матриці-стовпці зовнішнього навантаження P ,
переміщень U , деформацій ε , симетричних зусиль-моментів
 σ і номінальних зусиль-моментів σ^* :

$$P = (P_1, P_2, P_3, \dot{m}_1, \dot{m}_2)^T,$$

$$U = (u_1, u_2, w, \gamma_1, \gamma_2)^T,$$

$$\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_{12}, \varepsilon_{13}, \varepsilon_{23}, \kappa_1, \kappa_2, \kappa_{12})^T,$$

$$\sigma = (T_1, T_2, S, Q_1, Q_2, M_1, M_2, H)^T,$$

$$\sigma^* = (T_1, T_2, S, Q_1^*, Q_2^*, M_1, M_2, H)^T. \quad /13/$$

Тепер неважко побудувати матриці диференціальних операторів C_Ω ,
 C , C_R і констант E_Ω , B , G_1 , G_2 , за допомогою яких
повну систему рівнянь представимо у такому вигляді:

співвідношення між деформаціями та переміщеннями

$$\varepsilon = C U + \frac{1}{2} (C_\Omega U)_\Omega^T E_\Omega C_\Omega U; \quad /14/$$

рівняння рівноваги

$$C_R \epsilon = \rho; \quad /15/$$

закон пружності

$$\epsilon = B \epsilon; \quad /16/$$

статичні та геометричні крайові умови

$$G_1 \epsilon^* = \epsilon^b, \quad G_2 U = U^b \quad /17/$$

Тут $\epsilon^b = (T_t^b, T_s^b, Q_n^b, M_t^b, M_s^b)^T$ - матриця-стовпець заданих крайових зусиль-моментів; $U^b = (u_t^b, u_s^b, w^b, \chi_t^b, \chi_s^b)^T$ - крайові зміщення.

Задача /14/ - /17/ еквівалентна задачі мінімізації функціоналу

$$\Pi(U) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \epsilon^T(U) B \epsilon(U) d\Omega - \int_{\Omega} U^T \rho d\Omega - \int_{\Gamma} (G_2 U)^T \epsilon^b d\Gamma \quad /18/$$

на множині функцій з простору $W_2'(\Omega)$ [7], які задовольняють геометричні крайові умови. Для мінімізації нелінійного функціоналу /18/ використовуємо метод Ньютона. Розкладаємо функціонал /18/ в ряд Тейлора. Відкидаючи члени другого і вищих порядків малості, дістаємо варіаційне рівняння

$$\begin{aligned} \delta \Pi = & \frac{1}{2} \int_{\Omega} [\epsilon(U + \delta U) - \epsilon(U)]^T B [\epsilon(U + \delta U) - \epsilon(U)] d\Omega + \\ & + \int_{\Omega} [\epsilon(U + \delta U) - \epsilon(U)]^T B \epsilon(U) d\Omega - \int_{\Omega} (\delta U)^T \rho d\Omega - \\ & - \int_{\Gamma} (G_2 \delta U)^T \epsilon^b d\Gamma = 0. \end{aligned} \quad /19/$$

У варіаційне рівняння /19/ входять перші похідні від переміщень. Тому апроксимуючі функції методу скінченних елементів повинні задовольняти умови неперервності на міжелементній границі. Згідно з цим розіб'ємо область Ω на криволінійні чотирикутники. На кожному з них представимо невідомі функції переміщень за допомогою біквадратичних ізопараметричних апроксимацій у вигляді

$$U = Nq, \quad /20/$$

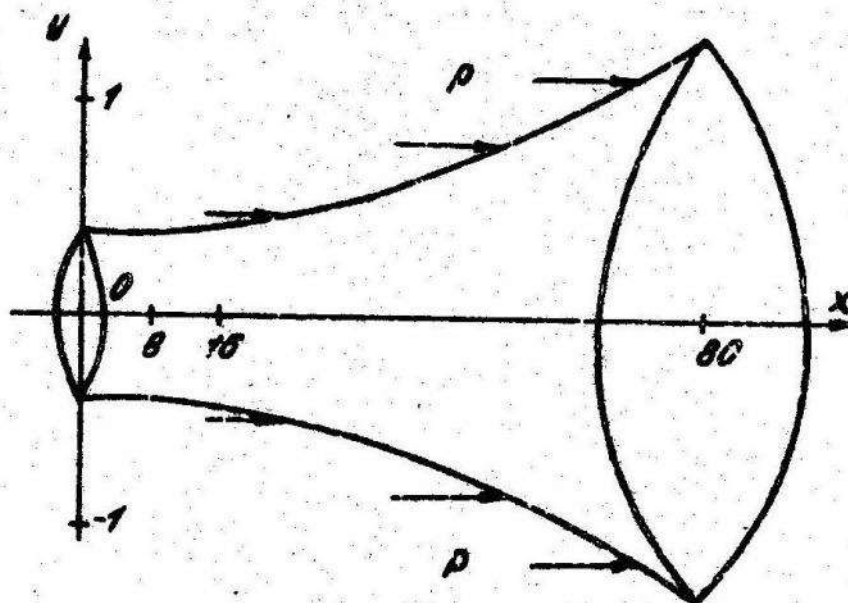


Рис. 1

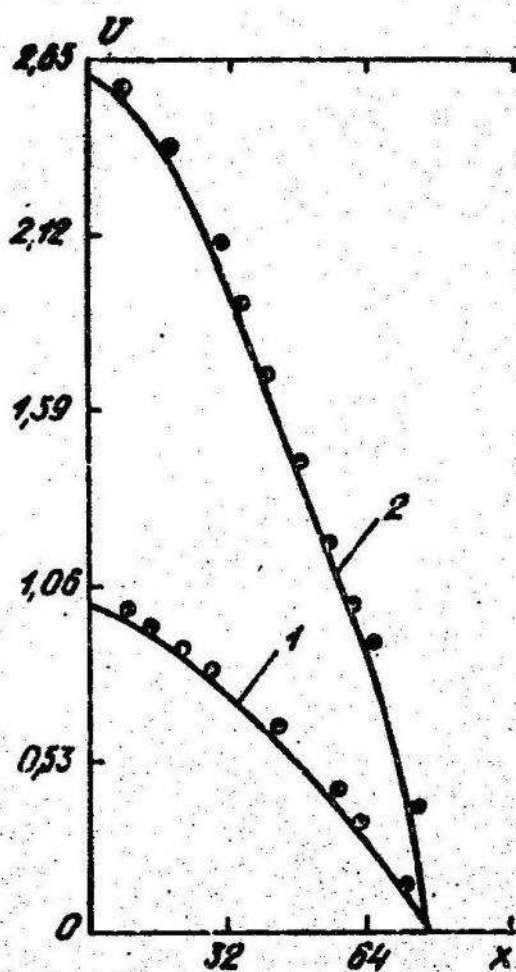


Рис. 2

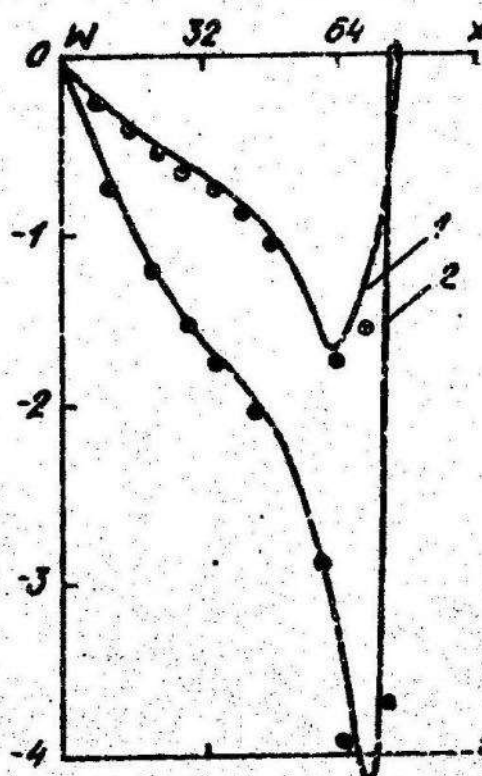


Рис. 3

де N - матриця з апроксимуючих функцій, q - вектор невідомих вузових переміщень.

Підставляючи /14/, /20/ в /19/, приходимо до рекурентної схеми для розв'язку нелінійної системи рівнянь:

$$\begin{aligned} & \int_{\Omega} [(C + (C_2 N q)_\beta^T E_\Omega C_\Omega) N] B [C + (C_2 N q)_\beta^T E_\Omega C_\Omega] N_\alpha q d\Omega + \\ & + \int_{\Omega} [(C + (C_2 N q)_\beta^T E_\Omega C_\Omega) N] B [C + \frac{1}{2} (C_2 N q)_\beta^T E_\Omega C_\Omega] N q d\Omega - \\ & - \int_{\Omega} N^T P d\Omega - \int_{\Gamma} (C_2 N) b^T d\Gamma = 0. \end{aligned} \quad /21/$$

Якщо в /21/ прийняти $q = 0$, то отримаємо систему алгебраїчних рівнянь відносно Δq для розв'язку задач лінійної теорії оболонок.

Як приклад розглянемо оболонку, утворену обертанням ланцюгової лінії $y' = a \cos x / a$ /рис. 1/ навколо осі OX , середина поверхні якої є поверхнею обертання змінної від'ємної гаусової кривини $K_1 = -a/y^2$. Контур оболонки $x=0$ вільний, а контур $x=b$ - жорстко закріплений. Оболонка деформується під дією рівномірно розподіленого осьового поверхневого навантаження P . Задачу розв'язували при таких вхідних даних: $a = 40$ см; $b = 80$ см; $h = 2$ см; $P = 17$ кг/см; модуль Юнга і коефіцієнт Пуассона відповідно дорівнюють $7 \cdot 10^5$ кг/см² і 0,3. На рис. 2,3 показані графіки переміщень u , та w серединної поверхні оболонки; 1, 2-числові розв'язки за лінійною та нелінійною теоріями. Точками позначено розв'язок, наведений у [2].

1. Г а л и м о в К.З. Основы нелинейной теории тонких оболочек. Казань, 1975. 2. Г р и г о р е н к о Я.М., М у к о е д А.П. Решение нелинейных задач теории оболочек на ЭВМ. К., 1983. 3. Г р и г о р е н к о Я.М., М у к о е д А.П. Один подход к построению нелинейных уравнений уточненной теории оболочек // Докл. АН УССР. Сер. А. 1984. № 12. С.38-42. 4. Г р и г о л ю к З.М., М а м а я В.Н. Вариант уравнений для исследования нелинейного деформирования тонкостенных оболочек произвольного вида // Проблемы прочности. 1985. № 10. С.19-30. 5. Н о в о ж и л о в В.В. Основы нелинейной теории упругости. Л., 1948. 6. П е л е х Б.Л. Обобщенная теория оболочек. Львов, 1978. 7. С т р е н г Г., Ф и к с Дж. Теория метода конечных элементов. М., 1977. 8. Ш а н о в а л о в Л.А. Об одном простейшем варианте уравнений геометрически нелинейной теории тонких оболочек // Инж. журн. Механика твердого тела. 1968. № 1. С.56-62.

Стаття надійшла до редколегії 15.09.88