

УДК 539.3

Я.Г.Савула, Н.П.Флейшман

ПРО ОДНЕ МОЖЛИВЕ РОЗШИРЕННЯ КЛАСУ ОБОЛОНОК
КАНОНІЧНИХ ФОРМ

У спеціальній літературі існує велика кількість робіт, присвячених розрахунку оболонок канонічних форм (оферична, циліндрична, оболонка обертання та ін.), проте в інженерній практиці часто виникає необхідність також у розрахунку тонкостінних конструкцій більш складних конфігурацій. Значно розширити можливості розрахунку конструкцій можна, зокрема, за рахунок оболонок з різною (можливою) серединною поверхнею.

Нехай просторова крива L_2 , так звана напрямна різаної поверхні, задана радіусом-вектором $\vec{r}_0(s)$, де s - натуральний параметр, а твір-на L_1 поверхні задана параметричними рівняннями $\rho = \rho(\alpha)$, $\xi = \xi(\alpha)$ в плоскій системі координат з осями $\vec{e}$ і $\vec{d}$. Тоді різану поверхню, утворену рухом заданої твірної L_1 по заданій напрямній L_2 , можна зобразити векторним рівнянням [3]

$$\vec{r}(\alpha, s) = \vec{r}_0(s) + \rho(\alpha) \vec{e}(s) + \xi(\alpha) \vec{d}(s). \quad (1)$$

Локальна система координат з осями $\vec{e}$ і $\vec{d}$ у точках напрямної кривої L_2 вводить-ся співвідношеннями

$$\begin{aligned} \vec{e}(s) &= \vec{n} \cos \theta + \vec{b} \sin \theta, \\ \vec{d}(s) &= -\vec{n} \sin \theta + \vec{b} \cos \theta, \end{aligned} \quad (2)$$

де $\vec{n}$, $\vec{b}$ - вектори головної нормалі і бінормалі напрямної. Параметр θ виражається через кручення τ напрямної кривої співвідношеннями

$$\theta = \int \tau ds. \quad (3)$$

У випадку, коли напрямна L_2 є колом, різана поверхня вироджується у поверхню обертання. За аналогії з поверхнями обертання візьмемо

L_1 на різаній поверхні прийнято називати меридіанами, ортогональні ж траєкторії меридіанів – паралелями. Паралелі та меридіани різаної поверхні є лініями головних кривин [2].

Загалом різані поверхні становлять досить широкий клас, в який, крім поверхонь обертання, включаються ще каналові і трубчасті поверхні [2].

Враховуючи формули диференціювання векторів $\vec{e}$ і $\vec{d}$ [3], легко одержати вирази для коефіцієнтів першої квадратичної форми та головних кривин різаної поверхні

$$A_1^2 = (\varrho')^2 + (\zeta')^2; \quad A_2^2 = [1 + k(\zeta \sin \theta - \varrho \cos \theta)]^2; \quad (4)$$

$$k_1 = \frac{\zeta' \varrho'' - \zeta \varrho'''}{\pm [(\varrho')^2 + (\zeta')^2]^{3/2}}; \quad (5)$$

$$k_2 = -\frac{k}{\pm [(\varrho')^2 + (\zeta')^2]^{1/2}} \frac{\varrho' \sin \theta + \zeta' \cos \theta}{[1 + k(\zeta \sin \theta - \varrho \cos \theta)]},$$

де K – кривина прямої L_2 .

У випадку, коли меридіаном різаної поверхні є пряма лінія, тобто для різаної поверхні нульової гаусової кривини, зручно ввести параметризацію твірної L_1 співвідношеннями

$$\varrho = -S_1 \cos \gamma; \quad \zeta = -S_1 \sin \gamma, \quad (6)$$

де S_1 – довжина, яка відлічується від деякого фіксованого початку на кривій L_1 ; $\gamma = \text{const}$.

Використовуючи вирази (4), (5) після підстановки у них співвідношень (6), легко записати загальні інтеграли статичних і геометричних рівнянь безмоментної теорії [1] для оболонок з різаною серединною поверхнею нульової гаусової кривини.

Коли ж прямою різаної поверхні є плоска лінія

$$x = x_0(\beta); \quad y = y_0(\beta); \quad z = 0, \quad (7)$$

то формули (4) і (5) значно спрощуються, оскільки кручення в цьому випадку дорівнює нулеві. Це виродження різаної поверхні можна розглядати

як узагальнення поверхні обертання в тому сенсі, в якому будь-яка крива L_2 є узагальненням кола.

Умови Гаусса-Кодацці [3] для цього випадку виродження рівняної поверхні записуються у вигляді

$$\frac{\partial}{\partial \alpha} \left(\frac{A_2}{r_2} \right) = \omega(\alpha) \chi(\beta); \quad (8)$$

$$\frac{A_1 A_2}{r_1 r_2} = \frac{d}{d\alpha} \left[\frac{p'(\alpha)}{A_1(\alpha)} \right] \chi(\beta).$$

Тут

$$\omega(\alpha) = -\frac{p'(\alpha)}{r_1}; \quad \chi(\beta) = \frac{y_0'' x_0' - x_0'' y_0'}{(x_0')^2 + (y_0')^2};$$

r_1 , r_2 - величини обернені головним кривинам k_1 , k_2 , тобто радіуси головних кривин.

Система трьох рівнянь рівноваги безмежної теорії [1] оболонок в рівняно середній поверхні, що має плоску напрямну криву, записується

$$\begin{aligned} \frac{\partial A_2 T_1}{\partial \alpha} + A_1 \frac{\partial S}{\partial \beta} - \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} T_2 &= -A_1 A_2 q_1; \\ \frac{\partial A_2 S}{\partial \alpha} + A_1 \frac{\partial T_2}{\partial \beta} + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} S &= -A_1 A_2 q_2; \\ \frac{T_1}{r_1} + \frac{T_2}{r_2} &= q_n. \end{aligned} \quad (9)$$

Введенням функції напружень W за формулами

$$\begin{aligned} T_1 &= \chi(\beta) \frac{r_2}{A_2^2} \frac{\partial W}{\partial \beta}; \\ S &= \frac{1}{\psi(\alpha) A_1} \frac{\partial W}{\partial \alpha} + \frac{1}{A_1} \int \left[-A_1 A_2 q_1 + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} r_2 q_n \right] d\beta. \end{aligned} \quad (10)$$

система (9) зводиться до одного рівняння

$$\begin{aligned} \frac{1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha} \left[\frac{A_2^2}{\psi(\alpha) A_1} \frac{\partial W}{\partial \alpha} \right] + \frac{A_1}{r_1} \frac{\partial}{\partial \beta} \left[\chi(\beta) \frac{r_2^2}{A_2^2 r_1} \frac{\partial W}{\partial \beta} \right] = \\ = +A_1 A_2 q_2 - A_1 \frac{\partial}{\partial \beta} (r_2 q_n) + \frac{1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha} \left\{ \frac{A_2^2}{A_1} \left[-A_1 A_2 q_1 + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} r_2 q_n \right] d\beta \right\}, \end{aligned} \quad (11)$$

$$\varphi(\alpha) = \frac{\tau_1}{A_1} \frac{d}{d\alpha} \left[\frac{p'(\alpha)}{A_1(\alpha)} \right].$$

При цьому використаємо співвідношення

$$\frac{\partial A_2 T_1}{\partial \alpha} + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} \frac{z_2}{z_1} T_1 = \frac{z_2}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha} \left(\frac{A_2^2}{z_2} T_1 \right), \quad (12)$$

що випливає із умов Гаусса-Кодаці. Третє рівняння (9) служить для визначення зусилля T_2 .

Аналогічно можна перетворити також систему геометричних рівнянь [1] безмежної теорії оболонок з різною серединною поверхнею.

Наведені співвідношення значно спростяться, коли твірну L_1 параметризувати кутом α між нормаллю в довільній її точці і бінормаллю кривої L_2 , а напрямну L_2 параметризувати кутом β між нормаллю в довільній точці і деяким фіксованим напрямком в її площині [4].

Таким чином, крайові задачі для безмоментних оболонок з різною серединною поверхнею зводяться до розв'язання при відповідних крайових умовах двовимірного рівняння другого порядку в частинних похідних (11), тип якого визначається знаком гаусової кривини поверхні. Область зміни параметрів α, β в плоскій системі координат (α, β) є або безмежною смугою в напрямку координати β або прямокутником, обмеженим лініями $\alpha = \alpha_0, \alpha = \alpha_1, \beta = \beta_0, \beta = \beta_1$.

Для замкненої по β оболонки необхідно задовольняти умову періодичності функції напружень по координаті β , на краях $\alpha = \alpha_0$ і $\alpha = \alpha_1$ задати умови, що відповідають типу закріплення.

Наприклад, два краї оболонки, що проходять вздовж координатних ліній $\alpha = \alpha_0, \alpha = \alpha_1$ шарнірно оперті, тобто

$$\begin{aligned} T_1 &= T_0^*, & v &= 0, & \text{при} & \alpha = \alpha_0 \\ T_1 &= T_1^*, & v &= 0, & \text{при} & \alpha = \alpha_1 \end{aligned} \quad (13)$$

із статичних умов (13), враховуючи співвідношення (10), одержуємо для визначення функції напружень крайові умови

$$W = C_1 \text{ при } \alpha = \alpha_0; \quad W = C_2 \text{ при } \alpha = \alpha_1. \quad (14)$$

В огляду на те, що зусилля в оболонці визначається через похідні функції напружень, одну із сталих C_1 , C_2 можна прийняти рівною нулеві; другу тоді визначимо із умови рівності нулеві головного вектора всіх діючих на оболонку зовнішніх і крайових навантажень.

У випадку, коли оболонка має площину симетрії, що проходить через лінію $\beta = \beta^*$, одержимо з умови рівності дотичного зусилля S на лінії $\beta = \beta^*$ додаткову умову

$$W = \int H d\alpha + C_3 \quad \text{при} \quad \beta = \beta^*, \quad (15)$$

де

$$H(\alpha, \beta) = \varphi(\alpha) \left\{ [-A_1 A_2 q_1 + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha} q_2 q_n] d\beta \right\}.$$

Прийнявши, наприклад, $C_1 = 0$ дві інші сталі, можемо визначити з умов неперервності функції напружень у точках (α_0, β^*) і (α_1, β^*) .

Аналогічними міркуваннями можна користуватися при постановці інших крайових умов.

Л і т е р а т у р а

1. Г о л ь д е н в е й з е р А. Л. Теория упругих тонких оболочек. М., Гостехиздат, 1953.
2. К а г а н В. Ф. Основы теории поверхностей в тензорном изложении. Ч. I. М.-Л., ГИТТЛ, 1947.
3. Н о р д е н А. П. Теория поверхностей. М., ГИТТЛ, 1956.
4. Ф л е й ш м а н Н. П., С а в ' у х а Я. Г. - "Прикладная механика", 1972, т. УШ, вып. 3.