

Міністерство освіти України
Донецький державний університет

На правах рукопису

БОГДАНОВ Сергій Ірїнович

УДК 539.3

НЕЛІНІЙНА ОСЕСИМЕТРИЧНА ДЕФОРМАЦІЯ
ПІДКРІПЛЕНИХ ОВОЛОНОК ОБЕРТАННЯ ПРИ НЕСТАЦІОНАРНИХ
НАВАНТАЖЕННЯХ

01.02.04.- механіка деформування твердого тіла

Автореферат дисертації на здобуття ученого ступеня
кандидата фізико-математичних наук

Донецьк 1994

48 29,852

Робота виконана в Інституті механіки ім. С.П.Тимошенка
АН України

Наукові керівники: чл.-кор. АН України,
доктор фізико-математичних наук, професор
Шульга М.О.
доктор технічних наук, професор
Луговий П.З.

Офіційні опоненти: доктор фізико-математичних наук, професор
Сторожев В.І.
кандидат фізико-математичних наук, доцент
Моїсеєнко В.О.

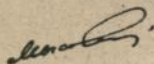
Провідна установа: Інститут будівельної механіки Київського
державного університету будівництва і
архітектури

Захист відбудеться "2" червня 1994 р. о 15 годині
на засіданні спеціалізованої ради К.068.06.03 при
Донецькому державному університеті за адресою:
345055, м. Донецьк, вул. Університетська, 24

З дисертацією можна ознайомитися в бібліотеці Донецького
державного університету.

Автореферат розісланий "26" квітня 1994р.

Вчений секретар
спеціалізованої ради



МИСОВСЬКИЙ К.В.

ЛННБ України ім. В. Стефаника



00802257 (0)

ЛННБ ім. В. Стефаника
АН України

І. ЗАГАЛЬНА ХАРАКТЕРИСТИКА РОБОТИ

Актуальність дослідження. Тонкостінні елементи конструкції в формі оболонок різної конфігурації, що знаходять широке застосування в ракетно-машино-і суднобудуванні, працюють в умовах імпульсної та ударної взаємодії, великих швидкостей навантажень та деформацій і інших складних фізико-механічних факторів. Для придання більшої жорсткості конструкції тонкостінна її частина підкріплюється ребра.

Підкріплені ребрами жорсткості тонкостінні оболонки з матеріалів з високою міцністю можуть виконувати своє функціональне призначення при геометрично нелінійних деформаціях обшивки. Достовірні оцінки міцності і жорсткості таких конструктивних елементів можна одержати в рамках нелінійної теорії оболонок великого прогину, причому при динамічних навантаженнях механіко-математична модель тонкостінної оболонки повинна зберігати властивості поширення пружних збурень. Динамічні крайові задачі для підкріплених оболонок можуть мати розривні розв'язки і одержання як математичного обґрунтування їх існування так і розробка ефективних чисельних методів знаходження цих розв'язків має важливе фундаментальне і прикладне значення.

Мета роботи полягає в постановці і математичному обґрунтуванні осесиметричних нелінійних динамічних задач для підкріплених ребрами жорсткості оболонок обертання; розробці чисельної методики їх розв'язку, дослідження нелінійних осесиметричних деформацій циліндричних, конічних, сферичних оболонок при різних типах нестационарних навантажень і умов закріплення.

Наукова новизна полягає в формуванні нелінійних крайових задач динаміки оболонок обертання, підкріплених шпангоутами на основі гіпотез типу Тимошенка і варіаційного принципу Гамільтона-Остроградського, математичному доведенні існування розв'язку крайових задач, розробці чисельної методики їх розв'язку на основі консервативних однорідних різницевих схем, дослідженні стійкості нелінійних різницевих схем, їх реалізації на ЕОМ; дослідження поведінки циліндричних, конічних, сферичних оболонок при різних типах нестационарних навантажень і граничних умовах.

Достовірність результатів досліджень забезпечується постановкою задач на основі варіаційних принципів, математичним доведенням існування розв'язків крайових задач, побудовою консервативних різницевих схем і дослідженням їх стійкості, контролюваною точністю обчислень, узгодженістю результатів з загальними законами пружності перебігу динамічних процесів в деформованих телах і співпаданням їх

в окремих випадках з відомими в літературі.

Практична цінність. Розроблені алгоритми і пакети прикладних програм дозволяють одержати розв'язки з необхідною ступенем точності і детально дослідити основні закономірності нелінійного деформування ребристих оболонок при нестационарному навантаженні. Одержані результати використовувались в інженерній практиці конструкторськими бюро спеціального призначення при розрахунку на міцність різного типу інженерних конструкцій.

Апробація роботи. Матеріали дисертаційної роботи доповідались та обговорювались на

- семінарі відділу електропружності Інституту механіки АН України;
- III Всесоюзної конференції по нелінійній теорії еластичності. Сиктивкар, 1989 год;
- II республіканському семінарі "Міцність та формозмінення елементів конструкцій при дії динамічних фізико-хімічних полів" (Київ, 1990 р.);
- III республіканському семінарі "Динамічна міцність тріщинистості конструкційних матеріалів при одноразовому імпульсному навантаженні" (Київ, 1991 р.);
- XVII науковий конференції молодих вчених Інституту механіки АН України (Київ, 1992 р.).

Публікації. За матеріалами дисертації опубліковано 9 робіт.

Структура дисертації. Робота складається із вступу, трьох розділів, висновків, списку літератури, що містить 112 назв. Загальний об'єм дисертації становить 111 сторінок.

II. ЗМІСТ РОБОТИ

У вступі відзначається актуальність роботи, проведено аналіз математичних моделей методів і результатів досліджень по темі дисертації. Результати дослідження динамічної поведінки тонкостінних підкріплених конструкцій систематизовані в роботах В. Л. Агамірова, І. Я. Аміро, В. О. Заруцького, В. Г. Паламарчука, В. Г. Важенова, І. П. Жигалко, Л. М. Дмитрісової, І. В. Андріанова, В. О. Леснічезь, Л. І. Маневича, О. В. Богдановича, П. З. Лугового, *Egle D. M., Sewall J. d., Jones R. M.*

Як впливає з аналізу приведених робіт, питання про вплив геометричної нелінійності на поведінку підкріпленої оболонки при нестационарних навантаженнях вивчено недостатньо, причому в більшості робіт для описання деформації оболонки (обшивки) використовувалась класична теорія Кірхгофа-Лява.

Серед робіт по нестационарному навантаженню підкріплених оболонок з врахуванням дискретного розміщення ребер необхідно відзначити роботи О. В. Богдановича, Т. В. Кошкіної, О. К. Мишонкова, П. З. Лугового,

В.Ф. Мейла, Л.Г. Романенка, В.Г. Важенова, О.В. Гонічєвої, В.К. Ломунова, О.К. Перцева, Э.Г. Платонова *Wu L., Witmer C., Bert C.W., Fiskel C.A., Ross C.A., Srenakovsky R.A., Edgely D.A., Strickland W.S., Suzuki S.*

На основі проведеного аналізу проблеми дається обґрунтування актуальності теми, визначається мета дослідження, викладається короткий зміст роботи по главах, наукова новизна і практична цінність результатів, що виносяться на захіст.

В першому розділі викладені основні положення геометрично нелінійної теорії типу Тимошенка для оболонок, кривих стержнів і оболонок з ребрами жорсткості. При виводі рівнянь руху підкріплених оболонок використовувався варіаційний принцип Гамільтона-Остроградського.

$$\int_{t_1}^{t_2} (\dot{K} - \dot{\Pi} + A) dt = 0$$

Повна потенціальна і кінетична енергія системи є сумами енергій оболонки і ребер

$$\Pi = \Pi_0 + \sum_{n=1}^l \Pi_n, \quad K = K_0 + \sum_{n=1}^l K_n$$

При виводі рівнянь руху використовувались умови жорсткого з'єднання оболонки і ребер в інтегральному вигляді

$$u_n = \int_0^L [u(\alpha) + h_n \varphi(\alpha)] \delta(\alpha - d_n) d\alpha, \quad L$$

$$w_n = \int_0^L w(\alpha) \delta(\alpha - d_n) d\alpha, \quad \varphi_n = \int_0^L \varphi(\alpha) \delta(\alpha - d_n) d\alpha$$

В результаті стандартних перетворень одержуємо систему нелінійних рівнянь руху підкріплених оболонок

$$\frac{1}{AB} \frac{\partial}{\partial \alpha} (B T_{\alpha\alpha}) + \frac{1}{AB} \frac{\partial B}{\partial \alpha} \frac{T}{AB} + k_{\alpha} Q_{\alpha z} = \rho h \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} +$$

$$+ \sum_{n=1}^l \rho_n A_n \left(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} + h_n \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} \right) \delta(\alpha - d_n)$$

$$\frac{1}{AB} \frac{\partial}{\partial \alpha} (B Q_{\alpha z}) + k_{\alpha} T_{\alpha\alpha} + k_{\beta} T_{\beta\beta} + \frac{1}{AB} \frac{\partial}{\partial \alpha} (B T_{\alpha\alpha} \frac{\partial w}{\partial \alpha}) =$$

$$= \rho h \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} + \sum_{r=1}^{\ell} \rho_r A_r \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} \delta(x-d_r)$$

$$\frac{1}{AB} \frac{\partial}{\partial x} (B M_{xx}) + Q_{xz} + \sum_{r=1}^{\ell} \frac{M_r}{R_r} \delta(x-d_r) = \rho \frac{h^3}{12} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} +$$

$$+ \sum_{r=1}^{\ell} \rho_r A_r \left[h_r \left(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} + h_r \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} \right) + \frac{I_r}{A_r} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} \right] \delta(x-d_r)$$

Співвідношення пружності

$$T_{xx} = \frac{Eh}{1-\nu^2} \left[\frac{1}{A} \frac{\partial u}{\partial x} + k_{\alpha} w + \frac{1}{2} \theta_{\alpha}^2 + \nu \left(\frac{u}{AB} \frac{\partial B}{\partial x} + k_{\beta} w \right) \right]$$

$$T_{\beta\beta} = \frac{Eh}{1-\nu^2} \left[\frac{u}{AB} \frac{\partial B}{\partial x} + k_{\beta} w + \nu \left(\frac{1}{A} \frac{\partial u}{\partial x} + k_{\alpha} w + \frac{1}{2} \theta_{\alpha}^2 \right) \right]$$

$$Q_{xz} = G_{xz} h \left(\varphi + \frac{1}{A} \frac{\partial w}{\partial x} - k_{\alpha} u \right)$$

$$M_{xx} = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \left(\frac{1}{A} \frac{\partial \varphi}{\partial x} + \nu \frac{\varphi}{AB} \frac{\partial B}{\partial x} \right)$$

$$M_{\beta\beta} = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \left(\frac{\varphi}{AB} \frac{\partial B}{\partial x} + \nu \frac{1}{A} \frac{\partial \varphi}{\partial x} \right)$$

$$T_r = E_r A_r \left(\frac{w_r}{R} + \frac{1}{2} \varphi^2 \right), \quad \varphi_B = - \frac{1}{R} \frac{\partial u}{\partial \beta}$$

$$M_r = E_r I_r \alpha_r, \quad \alpha_r = \frac{\varphi_r}{R}$$

Додаючи початкові умови

$$u|_{t=0} = u_0, \quad w|_{t=0} = w_0, \quad \varphi|_{t=0} = \varphi_0$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} \Big|_{t=0} = u_1, \quad \frac{\partial w}{\partial t} \Big|_{t=0} = w_1, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial t} = \varphi_1$$

та граничні умови (в кожному конкретному випадку свої) одержимо повну постановку початково-крайової задачі для підкріпленої оболонки.

У другому розділі досліджується проблема розв'язності нелінійних осесиметричних задач підкріплених оболонок обертання при нестационарному навантаженні. На початку розділу дається короткий аналіз стану проблеми, приведено означення функціональних просторів, які використовуються при доведенні теореми Існування розв'язків поставленої задачі.

Теорема. Нехай $u_0 \in W_2^1(Q_L)$, $w_0 \in W_2^1(Q_L)$, $\varphi_0 \in W_2^1(Q_L)$

$u_1 \in L_2(Q_L)$, $w_1 \in L_2(Q_L)$, $\varphi_1 \in L_2(Q_L)$, $p(t) \in L_2(0, T; L_2(Q_L))$

Тоді Існує розв'язок задачі (1)-(2) $\{u, w, \varphi\}$ в класі функцій $u \in L_\infty(0, T; W_2^1(Q_L))$, $w \in L_\infty(0, T; W_2^1(Q_L))$,

$\varphi \in L_\infty(0, T; W_2^1(Q_L))$, $\frac{\partial u}{\partial t} \in L_\infty(0, T; L_2(Q_L))$,

$\frac{\partial w}{\partial t} \in L_\infty(0, T; L_2(Q_L))$, $\frac{\partial \varphi}{\partial t} \in L_\infty(0, T; L_2(Q_L))$.

з нульовими граничними умовами і початковими умовами (2).

Доведення проводиться за схемою, що запропонована Ж.-Л. Ліонсом і складається з трьох етапів:

1) побудова наближених розв'язків методом Фаето-Гальоркіна; 2) одержання апріорних оцінок цих розв'язків і доведення обмеженості множини побудованих розв'язків; 3) граничний перехід.

Наближені розв'язки шукаються у вигляді

$$u^N(\alpha, t) = \sum_{k=1}^N u_k^N(t) \psi_k(\alpha)$$

$$w^N(\alpha, t) = \sum_{k=1}^N w_k^N(t) \psi_k(\alpha)$$

де $\{\psi_k\}_{k=1}^\infty$ - повна ортонормована система в $W_2^1(Q_L)$. Для визначення невідомих коефіцієнтів будуватиметься система Гальоркіна. На основі відомих теорем коефіцієнти цієї системи визначаються однозначно. Для наближених розв'язків виводяться апріорні оцінки, що мають такий вид

$$\begin{aligned}
 & \frac{ph}{2} \left\| \frac{d\mathbf{u}^N}{dt}(t) \right\|^2 + \frac{1}{2} \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(t) \right\|^2 \\
 & + \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r A_r h_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \left(\frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(t), \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(t) \right) + \sum_{k=1}^N \int_0^t (\mathbf{B} \mathbf{u}_k^N, \\
 & \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}) dt' + \sum_{k=1}^N \int_0^t \left((\mathbf{B} \mathbf{u}_k^N)_k, \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' + \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(\frac{1}{A} \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial \mathbf{x}} \mathbf{T}^N \right)_k \\
 & \left(\frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' \leq \frac{ph}{2} \left\| \frac{d\mathbf{u}^N}{dt}(0) \right\|^2 + \frac{1}{2} \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \times \\
 & \times \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \varepsilon \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r h_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(0) \right\|^2 \\
 & + \frac{1}{4\varepsilon} \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r h_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \varepsilon \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r h_r \times \\
 & \times A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \int_0^t \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right\|^2 dt' + \frac{1}{4\varepsilon} \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r h_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \times \\
 & \times \int_0^t \left\| \frac{d^2 \mathbf{z}_k^N}{dt^2} \right\|^2 dt'
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & \frac{ph}{2} \left\| \frac{d\mathbf{w}^N}{dt}(t) \right\|^2 + \frac{1}{2} \sum_{r=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N p_r A_r \Psi_k^2(\mathbf{a}_r) \left\| \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt}(t) \right\|^2 \\
 & + \sum_{k=1}^N \int_0^t \left((\mathbf{B} \mathbf{u}_k^N)_k, \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' + k_\beta \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(\mathbf{T}^N \mathbf{u}_k^N, \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' \\
 & + k_\beta \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(\frac{\mathbf{T}^N}{\beta \beta k}, \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' + \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(\frac{1}{A} \mathbf{T}^N \frac{\partial \mathbf{w}^N}{\partial \mathbf{x}}, \frac{d\mathbf{z}_k^N}{dt} \right) dt' \leq
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&\leq \frac{\rho \hbar}{2} \left\| \frac{d\psi^N}{dt}(0) \right\|^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_k \rho_n \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \\
&\quad + \int_0^t \|\rho_k\|^2 dt' + \int_0^t \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt} \right\|^2 dt' \\
&\frac{\rho \hbar^3}{24} \left\| \frac{d\psi^N}{dt}(0) \right\|^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N (\rho_n \rho_n^2 A_n + \rho_n J_n) \psi_k^2(d_n) \times \\
&\times \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt}(t) \right\|^2 + \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_n A_n \psi_k^2(d_n) \left(\frac{d\psi_k^N}{dt}(t) \frac{d\psi_k^N}{dt}(t) \right) + \\
&+ \sum_{k=1}^N \int_0^t \left((B_{dd}^N)_k \frac{d\psi_k^N}{dt} \right) dt' + \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(Q_{2k}^N \frac{d\psi_k^N}{dt} \right) dt' + \\
&+ \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \int_0^t \left(\frac{M_n(d_n) \psi_k^2(d_n)}{\rho_n^2}, \frac{d\psi_k^N}{dt} \right) dt' \leq \rho \frac{\hbar^3}{24} \left\| \frac{d\psi^N}{dt}(0) \right\|^2 + \\
&+ \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N (\rho_n \rho_n^2 A_n + \rho_n J_n) \psi_k^2(d_n) \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \\
&+ \epsilon \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_n A_n \psi_k^2(d_n) \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \frac{1}{4\epsilon} \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_n \times \\
&\times A_n \psi_k^2(d_n) \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt}(0) \right\|^2 + \epsilon \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_n A_n \psi_k^2(d_n) \int_0^t \left\| \frac{d\psi_k^N}{dt} \right\|^2 dt' + \\
&+ \frac{1}{4\epsilon} \sum_{n=1}^{\ell} \sum_{k=1}^N \rho_n \rho_n A_n \psi_k^2(d_n) \int_0^t \left\| \frac{d^2 \psi_k^N}{dt^2} \right\|^2 dt'
\end{aligned}$$

З цих нерівностей випливає, що праві частини всіх трьох нерівностей обмежені деякою константою, яка залежить від $u_0, w_0, \psi_0, u_1, w_1, \psi_1$. Тому наближені розв'язки та їх похідні по часу обмежені

$$\frac{1}{2} \left\| \frac{\partial u}{\partial t} \right\|_{L_2(\Omega)}^2 + \|u^N(t)\|_{W_2^1(\Omega)}^2 \leq C_1$$

$$\frac{1}{2} \left\| \frac{\partial w^N}{\partial t}(t) \right\|_{L_2(\Omega)}^2 + \|w^N(t)\|_{W_2^1(\Omega)}^2 \leq C_2$$

$$\frac{1}{2} \left\| \frac{\partial \varphi^N}{\partial t}(t) \right\|_{L_2(\Omega)}^2 + \|\varphi^N(t)\|_{W_2^1(\Omega)}^2 \leq C_3$$

З обмеженості множини наближених розв'язків випливає його слаба компактність в гільбертовому просторі. Таким чином виконані всі умови для граничного переходу. Далі переходом до границі в системі Галльоркіна доводиться, що u , w , φ є розв'язком задачі (1)-(2). При доведенні збіжності нелінійних членів до відповідних границь суттєво використовується ряд лем А.-Л. Ліонса.

В третьому розділі вивчається напружено-деформований стан підкріплених шпангоутами оболонок обертання при дії нестационарних навантажень. Для розв'язку рівнянь руху підкріплених оболонок обертання використовується метод скінченних різниць. Різницева схема розв'язку рівнянь руху будувалася за допомогою Інтегро-Інтерполяційного метода побудови різницевих схем, розробленого в роботах О.А. Самарського, А.М. Тихонова для чисельного розв'язку рівняння теплопроводності з розривною правок частинок. Для побудови різницевих схем при розв'язку задач динаміки циліндричних оболонок з врахуванням дискретного розміщення ребер цей метод вперше було застосовано і розвинуто П.З. Луговим і В.Ф. Мейлем. Різницева схема будується таким чином. На відрізку $[0, L]$ вводиться рівномірна сітка $\omega_h = \{x_i = ih, h = L/M, i = 1, \dots, M\}$ на відрізку $[0, T]$ - сітку $\omega_\tau = \{t_j = j\tau, j = 1, \dots, N\}$. Потім на відрізку $[t_j, t_{j+1}]$ осереднюються співвідношення пружності, а Інтегралі апроксимуються по формулах трапецій. Таким чином, всі зусилля-моменти віднесені до проміжної точки $t_{j+1/2}$. Рівняння руху (1) підкріпленої оболонки обертання записані в зусиллях-моментах. Тому цілком природньо рівняння руху (1) осереднювати на відрізку $[t_{j+1/2}, t_{j+3/2}]$. Після всіх перетворень різницева схема набуде вигляду:

$$\begin{aligned}
& (B_{\alpha\alpha}^T)_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} - \frac{T_{\alpha\alpha, i-\frac{1}{2}} + T_{\alpha\alpha, i+\frac{1}{2}}}{2} \bar{\alpha}_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} + \\
& + \frac{(k_{\alpha})_{i-\frac{1}{2}} A_{i-\frac{1}{2}} B_{i-\frac{1}{2}} Q_{\alpha, i-\frac{1}{2}} + (k_{\alpha})_{i+\frac{1}{2}} A_{i+\frac{1}{2}} B_{i+\frac{1}{2}} Q_{\alpha, i+\frac{1}{2}}}{2} = \\
& = \rho h A_i B_i \bar{w}_{\bar{i}, i} + \frac{1}{\Delta d} \sum_{n=1}^{\ell} \rho_n A_n (w_{\bar{i}, i} + h_n \psi_{\bar{i}, i}) \frac{\delta_{i-1n} + 2\delta_{in} + \delta_{i+1n}}{4} \\
& (B_{\alpha\alpha})_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} - \frac{(k_{\alpha})_{i-\frac{1}{2}} A_{i-\frac{1}{2}} B_{i-\frac{1}{2}} T_{\alpha, i-\frac{1}{2}} + (k_{\alpha})_{i+\frac{1}{2}} A_{i+\frac{1}{2}} B_{i+\frac{1}{2}} T_{\alpha, i+\frac{1}{2}}}{2} \\
& - \frac{(k_{\beta})_{i-\frac{1}{2}} A_{i-\frac{1}{2}} B_{i-\frac{1}{2}} T_{\beta, i-\frac{1}{2}} + (k_{\beta})_{i+\frac{1}{2}} A_{i+\frac{1}{2}} B_{i+\frac{1}{2}} T_{\beta, i+\frac{1}{2}}}{2} - \\
& - \frac{1}{\Delta d} \sum_{n=1}^{\ell} \frac{E_n A_n}{R_n} w_i \frac{\delta_{i-1n} + 2\delta_{in} + \delta_{i+1n}}{4} + (B_{\alpha\alpha}^T w_i)_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} + \\
& + \frac{A_{i-\frac{1}{2}} B_{i-\frac{1}{2}} P_{i-\frac{1}{2}} + A_{i+\frac{1}{2}} B_{i+\frac{1}{2}} P_{i+\frac{1}{2}}}{2} = \rho h A_i B_i \bar{w}_{\bar{i}, i} + \\
& + \frac{A_i B_i}{\Delta d} \sum_{n=1}^{\ell} \rho_n A_n \bar{w}_{\bar{i}, i} \frac{\delta_{i-1n} + 2\delta_{in} + \delta_{i+1n}}{4} \\
& (B_{M\alpha\alpha})_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} - \frac{M_{\alpha\alpha, i-\frac{1}{2}} + M_{\alpha\alpha, i+\frac{1}{2}}}{2} \bar{\alpha}_{\bar{i}, i+\frac{1}{2}} - \\
& - \frac{A_{i-\frac{1}{2}} B_{i-\frac{1}{2}} Q_{\alpha, i-\frac{1}{2}} + A_{i+\frac{1}{2}} B_{i+\frac{1}{2}} Q_{\alpha, i+\frac{1}{2}}}{2} - \\
& - \frac{1}{\Delta d} \sum_{n=1}^{\ell} \frac{E_n A_n}{R_n} \psi_i \frac{\delta_{i-1n} + 2\delta_{in} + \delta_{i+1n}}{4}
\end{aligned}$$

$$= P \frac{h^3}{12} \varphi_{\epsilon, i} A_i B_i + \frac{1}{12} A_i B_i \sum_{n=1}^l P_n A_n [h_n (\varphi_{\epsilon, i} + h_n \varphi_{\epsilon, i}) + \frac{J_n}{A_n} \varphi_{\epsilon, i}] \frac{\delta_{i-1n} + 2\delta_{in} + \delta_{i+1n}}{4}$$

Співвідношення пружності у різницевій формі

$$T_{\alpha, i-1/2} = \frac{Eh}{1-\nu^2} \left[\frac{1}{A_{i-1/2}} u_{\alpha, i} + \frac{(k_{\alpha})_{i-1} w_{i-1} + (k_{\alpha})_i w_i}{2} + \right.$$

$$\left. + \frac{1}{2} (\theta_{\alpha, i})^2 + \frac{\nu}{2} \left(\frac{u_{i-1}}{A_{i-1} B_{i-1}} + \frac{u_i}{A_i B_i} \right) + \frac{\nu}{2} \left((k_{\beta})_{i-1} w_{i-1} + (k_{\beta})_i w_i \right) \right]$$

$$T_{\beta, i-1/2} = \frac{Eh}{1-\nu^2} \left[\frac{1}{2} \left(\frac{u_{i-1}}{A_{i-1} B_{i-1}} + \frac{u_i}{A_i B_i} \right) B_{\alpha, i} + \frac{1}{2} \left((k_{\beta})_{i-1} w_{i-1} + \right. \right.$$

$$\left. + (k_{\beta})_i w_i \right) + \frac{\nu}{A_{i-1/2}} u_{\alpha, i} + \frac{\nu}{2} \left((k_{\alpha})_{i-1} w_{i-1} + (k_{\alpha})_i w_i \right) + \frac{\nu}{2} (\theta_{\alpha, i})^2 \right]$$

$$Q_{\alpha, i-1/2} = G_{\alpha} h \left[\varphi_{\alpha, i-1/2} + \frac{1}{2} (\theta_{\alpha, i-1} + \theta_{\alpha, i}) \right]$$

$$M_{\alpha, i-1/2} = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \left[\frac{1}{A_{i-1/2}} \varphi_{\alpha, i} + \frac{\nu}{2} \left(\frac{\varphi_{i-1}}{A_{i-1} B_{i-1}} + \frac{\varphi_i}{A_i B_i} \right) B_{\alpha, i} \right]$$

$$M_{\beta, i+1/2} = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \left[\frac{1}{2} \left(\frac{\varphi_{i-1}}{A_{i-1} B_{i-1}} + \frac{\varphi_i}{A_i B_i} \right) B_{\alpha, i} + \frac{\nu}{A_{i+1/2}} \varphi_{\alpha, i} \right]$$

Значення зусиль та моментів в точці $i \pm 1/2$ одержуються з попередніх виразів для значень зусиль в точках $i \pm 1/2$ заміною Індексів у переміщенях з i на $i \pm 1$.

Побудована різницева схема однорідна і дозволяє обчислювати як сили, так і кінематичні характеристики поширення хвильових процесів в підкріплених оболонках при дії нестационарних навантажень. Кон-

сервативність побудованої різницевої схеми дозволяє досліджувати хвильовий процес на великому часовому інтервалі, в той же час як неконсервативні схеми породжують фіктивні джерела енергії, що призводять до накопичення помилок, а в деяких випадках має місце хибна збіжність.

Проведено дослідження стійкості різницевої схеми для системи рівнянь руху. Особливість в даному випадку полягає в тому, що побудована схема-нелінійна. Тому умови стійкості було отримано за допомогою сімбіозу принципу заморожуваних коефіцієнтів дослідження стійкості різницевої схем з змінними коефіцієнтами і методу енергетичних нерівностей. Різницева схема записується в каноничному вигляді

$$B \vec{y}'_t + \tau^2 R \vec{y}''_{tt} + A \vec{y} = \vec{f}, \vec{y}(0) = \vec{y}_0, \vec{y}'(0) = \vec{y}'_0$$

Згідно з теорією О. А. Самарського, різницева схема стійка по початкових даних, якщо для однорідної схеми (при $\vec{f} = \vec{0}$) виконуються нерівності:

$$A = A^* \geq 0, R = R^* \geq 0, B \geq 0, R - \frac{1}{4} A \geq 0$$

Звідси було одержано умову стійкості різницевої схеми для рівнянь руху підкріпленої циліндричної оболонки

$$\frac{\tau}{\Delta x} \leq \min \left\{ \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{2} \left[\frac{E}{\rho(\Delta x)(1-\nu^2)} \left(4 + \frac{2W_0^2}{2E} \right) + \frac{4E\nu\epsilon}{(\Delta x)^2 R \rho(1-\nu^2)} \right]}}, \dots \right.$$

$$\frac{1}{\sqrt{\frac{1}{2} \left[\frac{E \left(\left(\frac{W_0^2}{2E} \right)^2 + 2 \frac{W_0^2}{2E} \epsilon \right)}{\rho(\Delta x)^2} + \frac{E\nu}{R \rho(1-\nu^2)} \left(\frac{1}{4E} + \frac{2\epsilon \Delta x}{(\Delta x)^2} + \frac{W_0^2}{2E} \right) + \dots \right]}}, \dots \right.$$

$$\left. \dots \frac{2G_{12}}{\rho(\Delta x)^2 \left(2 + \frac{1}{\epsilon} \right) + \frac{E_r A_r}{R_r^2}}, \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{2} \left[\frac{G_{12}}{\rho} (2 + \epsilon) (\Delta x)^2 + \frac{E A^2}{3 \rho(1-\nu^2)} + \frac{I_r}{R_r} \right]}} \right\}$$

Умова стійкості різницевої схеми залежить від рішення різницевої задачі, що одержується на кожному попередньому шарі; в цьому суттєва відмінність умови стійкості для лінійної схеми (це збігається з висновками Р. Д. Ріхтмайєра по стійкості нелінійних різницевоїх схем).

Для апостеріорного дослідження якості побудованого алгоритму

проведено порівняння з результатами Л.Г.Романенко, який одержав аналітичний розв'язок задачі при дії навантаження, нормального до поверхні оболонки. Параметри оболонки і ребра такі: $L = 1,5 \text{ м}$;
 $R = 0,6 \text{ м}$; $k = 3 \cdot 10^{-2} \text{ м}$; $H_0 = 0,1 \text{ м}$; $A_0 = 0,015 \text{ м}^2$;

$$P(t) = P_0 [q(t) - q(t-t_0)]$$

де P_0 - амплітуда навантаження; $t_0 = 0,5$ - час дії навантаження; $t = \frac{L \cdot c}{v}$ - час, що плине, $q(t)$ - функція Хевісайда. Порівняння результатів, що отримані по методиці, розробленої в даній роботі з результатами Л.Г.Романенко дало їх добру збіжність, що свідчить про коректність розробленої в даній роботі методики. За допомогою розробленої методики було досліджено реакцію підкріпленої циліндричної оболонки на дію різних видів нестационарних навантажень. Досліджувалась поведінка підкріплених циліндричних оболонок при дії розподілених навантажень. Параметри оболонки і ребра

$k/b = 400$, $k_0/b = 400$, $\rho_0/\rho = 1$, $E_0/E = 1$, $\nu = 0,3$
 Навантаження має вигляд $P(t) = P_0/E \sin(\pi t/t_0) [q(t) - q(t-t_0)]$

Як показали розрахунки, при співвідношенні $P_0/E \leq 10^{-5}$ лінійна і нелінійна теорія оболонок дають при розрахунках результати, що практично не відрізняються. Досліджувалась також поведінка підкріплених циліндричних оболонок при різного роду крайових навантаженнях. Було розглянуто випадки, коли вільний торець оболонки підкріплений ребром і коли не підкріплений. В обох випадках при розгляді граничних умов використовується їх динамічна апроксимація, тобто спільно розв'язуються рівняння вільного края, що завантажений одним з видів навантаження і система рівнянь руху підкріпленої циліндричної оболонки. Параметри оболонки і ребра

$E_0/E = 1$, $R/b = 5/12$, $\nu = 0,34$, $k/b = 60$, $k_0/b = 60$, $\rho_0/\rho = 1$
 Навантаження задається у вигляді

$$P(t) = P_0/E \sin(\pi t/t_0) [q(t) - q(t-t_0)]$$

t_0 - час дії навантаження. Досліджено вплив ребра жорсткості на прогини її серединної поверхні при дії позаддовжнього навантаження, динаміку зміни прогинів в підкріпленій та не підкріпленій частинах. Виявлено випадки при яких співвідношеннях P_0/E необхідно враховувати геометричну нелінійність деформування матеріалу. Досліджено поведінку оболонки при підкріпленні її двома ребрами. Встановлення ребер жорсткості приводить до значного зменшення **кратіх** прогинів оболонки. Крім того, у випадку не підкріпленого торця спостерігається деяка відмінність результатів, що отримані по лінійній та нелінійній теоріям оболонок, в зоні вільного торця. Встановлення ребра жорсткості

на неподкріпленому торці приводить до значного зменшення прогину оболонки на цьому торці. Досліджено поведінку підкріпленої циліндричної оболонки при дії на її вільний торець поперечного та поєднано-поперечного навантаження, виявлено, яким чином впливає встановлення ребра жорсткості на кінематичні та силові характеристики оболонки при поширенні в ній пружних хвиль. Виявлено, що прогин оболонки зменшується в зону встановлення ребра, спостерігається підвищення значень поєднаного зусилля $T_{\alpha\alpha}$, в той час як на зусилля $T_{\alpha\alpha}$ встановлення ребра практично не має впливу.

Вивчено поведінку підкріплених конічних оболонок при дії різного виду нестационарних навантажень і умов закріплення. Розрахунки проводились для оболонок з такими параметрами обшивки і ребер $\mu/r = 1/6$, $h/r = 4/6$, $\rho_0/\rho = 1$, $E_0/E = 1$, $\nu = 0,3$, $R_0/r = 5/2$, $\alpha_0 = 1/2$ кут конусності. Розглядалась поведінка підкріпленої конічної оболонки при дії розподіленого навантаження. Навантаження має вигляд

$$P(t) = (P_0/E) \sin(\pi t/t_0) [q(t) - q(t-t_0)]$$

де t_0 - час дії навантаження. Виявлено що при співвідношенні $P_0/E \leq 10^{-5}$ лінійна і нелінійна теорія оболонок дають практично однакові результати. Вивчено реакцію оболонки на різного роду торцеві навантаження. Параметри оболонок і ребер - ті ж самі, що в попередній задачі. Виявлено закономірності розповсюдження хвильових процесів в підкріплених конічних оболонках, вплив на характеристики цих процесів фізико-механичних параметрів ребер. Вивчено пружну реакцію підкріпленої сферичної оболонки на дію розподіленого навантаження. Параметри оболонки і ребер

$$h/r = 4/6, \quad h_0/r = 4/6, \quad \rho_0/\rho = 1, \quad E_0/E = 1, \quad \nu = 0,3$$

Оболонка жорстко закріплена в полюсі і вздовж найбільшої паралелі. Ребро розміщене на паралелі $\theta = \pi/4$. Навантаження має вигляд

$$P(t) = (P_0/E) \sin(\pi t/t_0) [q(t) - q(t-t_0)]$$

Було проведено порівняння результатів, що одержані по лінійній та нелінійній теорії оболонок. Проведені розрахунки дозволяють зробити висновки, що лінійна і нелінійна теорії дають при розрахунках практично однакові результати, якщо

ОСНОВНІ РЕЗУЛЬТАТИ ДИСЕРТАЦІЇ

1.3 варіаційного принципу Гамільтона-Остроградського і гіпотез типу Тимошенка для оболонок і стержнів одержані нелінійні асиметричні динамічні узагальнені задачі для підкріплених шпангоутами оболонок обертання. На основі принципу Гальоркіна, нерівностей енергетичного типу і лем компактності Ліонса доведено існування

розв'язку с формульованих задач в класі $L_{\infty}(Q,T;W_2^1(Q,\Omega))$.
2. Розроблений алгоритм чисельного розв'язку з використанням одно-рідних консервативних чисельних схем, досліджено питання стійкості побудованої нелінійної різницевої схеми (для циліндричної оболонки) і показано, що константа Куранта залежить від розв'язку різницевої задачі.

3. Розроблений алгоритм реалізовано в вигляді обчислювальних програм на ЕОМ і досліджено нелінійні коливання циліндричної, конічної і сферичної оболонок, підкріплених одним або двома шпангоутами, при імпульсному рівномірно-розподіленому навантаженні, позаддовжньому ударі по вільному торцю оболонки (другий кінець жорстко закріплений), поперечному ударі по вільному торцю оболонки (другий торець жорстко закріплений), позаддовжньо-поперечному навантаженні на вільний торець оболонки (другий торець жорстко закріплений). Досліджено залежність прогинів, зусиль T_{xx} , $T_{\theta\theta}$ від механічних і геометричних параметрів оболонки і підкріплюючого ребра.

Проведені розрахунки дозволяють зробити висновки, що при дії рівномірно розподіленого навантаження на оболонки з великим модулем Інга (сталь, алюміній) лінійна теорія оболонок дає дуже близькі результати, коли оболонки знаходяться в пружній зоні. Це характерно як для циліндричної, так і для конічної, та сферичної оболонки. Встановлення ребер приводить до того, що в зоні їх встановлення підвищується значення зусилля T_{xx} . При торцевих навантаженнях в деяких випадках спостерігається відмінність результатів, що одержані по лінійній та нелінійній теорії оболонок. Особливо це характерно для вільного краю оболонки. Нелінійна теорія дає більш низькі значення прогинів.

Основні результати дисертаційної роботи відображені в таких публікаціях:

1. Богданов С.І. О существовании решений задач динамики подкрепленных оболочек // Численные методы механики сплошной среды. Тезисы докладов III Всесоюзной школы молодых ученых (п. Абрау-Дурсо 27/У/-I/VI/1991). Красноярск, 1991, С. III.

2. Богданов С.І. Нелинейная осесимметричная деформация подкрепленной цилиндрической оболочки при импульсных торцевых воздействиях // Труды XVII науч. конф. мол. ученых Ин-та механики АН Украины, Киев, 19-22 мая 1992г.

3. Богданов С.І. Нелинейные осесимметричные деформации подкрепленных цилиндрических оболочек при торцевых воздействиях // III Респуб-

ликанский семинар "Динамическая прочность и трещиностойность конструкционных материалов при однократном импульсном нагружении, Киев, 1-3 октября 1991г.: Тез. докладов. - Киев, Ин-т проб. проч. АН Украины, 1991 - С.4.

4. Богданов С.К., Мейш В.Ф. Численное решение нелинейных уравнений движения подкрепленных оболочек при нестационарных воздействиях // Республиканский семинар "Прочность и формоизменение элементов конструкций при воздействии динамических физико-химических полей". Киев, 25-27 сентября 1990 года: Тез. докл. - Киев, Ин-т проб. проч. АН УССР, 1990. - С. 13.

5. Луговой П.З., Мейш В.Ф., Богданов С.К. Построение разностных схем для уравнений движения подкрепленных цилиндрических оболочек с разрывными коэффициентами // Краевые задачи математической физики. Киев: Наук. думка. - 1989. - С. 136-140.

6. Луговой П.З., Мейш В.Ф., Богданов С.В. Численное решение задач динамики ребристых оболочек вращения // Вычислительная и прикладная математика, 1992, Вып. 74, С. 43-48.

7. Мейш В.Ф., Богданов С.К. Нелинейная деформация подкрепленной цилиндрической оболочки при нестационарных воздействиях // 3-я Всесоюзная конференция по нелинейной теории упругости. Сыктывкар, 1989. - Сыктывкар: Сыктывкарский гос. ун-т - 1989, С. 73-79.

8. Мейш В.Ф., Богданов С.К. Численное моделирование поведения подкрепленных цилиндрических конструкций при импульсном нагружении // В сб.: Теория и практика совершенствования технологии взрывных работ. Киев: Наук. думка, 1990. - С. 27-32.

9. Богданов С.К., Мейш В.Ф. Единственность и непрерывная от начальных данных решений уравнений движения подкрепленных оболочек вращения типа Тимошенко // В сб.: Моделирование динамики деформируемых сред - Киев: Наук. думка, 1993 - С. 123-126.

Підп. до друку 14.03.94. Формат 60×84^{1/16}.
Папір друк. №3 . Спосіб друку офсетний. Умовн. друк. арк. 0,93.
Умовн. фарбо-відб. 1,16 . Обл.-вид. арк. 1,0 .
Тираж 100 . Зам. № 4-1483.

Фірма «ВІПОЛ»
252151, Київ, вул. Волинська, 60.

7A29852
AB 29.852