

АНАЛИЗ СОБСТВЕННЫХ ЧАСТОТ И ФОРМ КОЛЕБАНИЙ СВОБОДНО ОПЕРТОЙ УПРУГОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

к.ф.-м.н. ¹Чигарев А.В., асп. ²Покульницкий А.Р.

¹Белорусский национальный технический университет, Минск

²ОАО «ПЕЛЕНГ», Минск

Введение

Моделирование упругих цилиндрических оболочек широко применяется для анализа различных процессов в технике и биомеханике. Одной из важнейших задач динамики оболочек является задача определения собственных частот и форм малых колебаний. В работе получены значения собственных частот колебаний, а также их формы. Проведено сравнение аналитических результатов с численными, полученными с использованием программного комплекса ANSYS.

Основные расчётные соотношения.

При деформациях тонкостенной круговой цилиндрической оболочки, рассматриваемой в работе, выполняются следующие условия:

Прямолинейный элемент, перпендикулярный к срединной поверхности до деформации, остаётся прямым и перпендикулярным деформированной срединной поверхности и не изменяет своей длины [1];

Напряжения, нормальные к площадкам, параллельным срединной поверхности, считаются пренебрежимо малыми по сравнению с остальными напряжениями;

Материал оболочки работает в области линейной упругости;

Силы внутреннего трения при колебаниях не учитываются.

Первые три допущения позволяют решать задачу колебаний оболочки в линейной постановке с малой погрешностью порядка $\frac{\delta}{R}$ в сравнении с единицей (δ – толщина оболочки, R – радиус срединной поверхности). Уравнения (1 – 6), описывающие колебания оболочки, выводятся из условий динамического равновесия её элемента, представленного на рисунке 1.

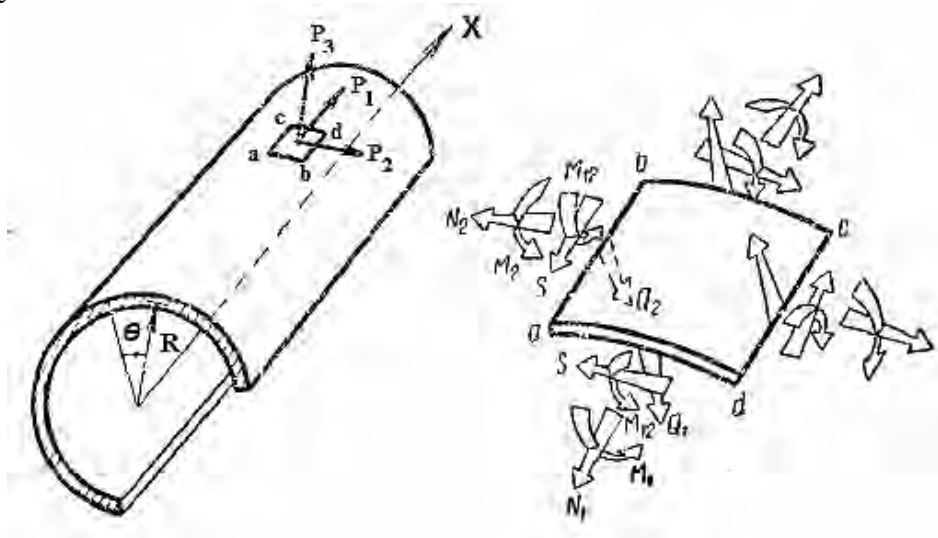


Рис. 1. Система координат и равновесие элемента тонкостенной круговой цилиндрической оболочки

$$\frac{\partial N_1}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial S_{12}}{\partial \theta} + P_1 - \rho h \frac{\partial^2 U}{\partial t^2} = 0, \quad (1)$$

$$\frac{\partial S_{21}}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial N_2}{\partial \theta} + \frac{1}{R} Q_2 + P_2 - \rho h \frac{\partial^2 V}{\partial t^2} = 0, \quad (2)$$

$$\frac{\partial Q_1}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial Q_2}{\partial \theta} - N_2 + P_3 - \rho h \frac{\partial^2 W}{\partial t^2} = 0, \quad (3)$$

$$\frac{\partial M_{21}}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial M_2}{\partial \theta} - Q_2 = 0, \quad (4)$$

$$\frac{\partial M_1}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial M_{12}}{\partial \theta} - Q_1 = 0, \quad (5)$$

$$\frac{1}{R} M_{21} + S_{12} - S_{21} = 0, \quad (6)$$

где N_1, S_{12} , – компоненты напряженного состояния в сечении $x = Const$; N_2, S_{21} , – компоненты напряженного состояния в сечении $\theta = Const$; M_1, M_{12}, Q_1 – изгибающий момент, крутящий момент и перерезывающая сила в сечении $x = Const$; M_2, M_{21}, Q_2 – изгибающий момент, крутящий момент и перерезывающая сила в сечении $\theta = Const$; P_1, P_2, P_3 – компоненты распределённой внешней нагрузки.

В уравнениях (1) – (6):

$$N_1 = \frac{Eh}{1-\mu^2} \left[\frac{\partial U}{\partial x} + \mu \left(\frac{1}{R} \frac{\partial V}{\partial \theta} - \frac{W}{R} \right) \right]; \quad (7)$$

$$N_2 = \frac{Eh}{1-\mu^2} \left(\frac{1}{R} \frac{\partial V}{\partial \theta} + \frac{W}{R} + \mu \frac{\partial U}{\partial x} \right); \quad (8)$$

$$S = S_{12} = S_{21} = \frac{Eh}{2(1+\mu)} \left(\frac{\partial V}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial u}{\partial \theta} \right); \quad (9)$$

$$M_1 = -D \left(\frac{\partial^2 W}{\partial x^2} + \frac{\mu}{R^2} \left(-\frac{\partial V}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right) \right); \quad (10)$$

$$M_2 = -D \left(\frac{1}{R^2} \left(-\frac{\partial V}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right) + \mu \frac{\partial^2 W}{\partial x^2} \right); \quad (11)$$

$$M_2 = -D \left(\frac{1}{R^2} \left(-\frac{\partial V}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right) + \mu \frac{\partial^2 W}{\partial x^2} \right); \quad (12)$$

$$M_{21} = M_{12} = -D(1 - \mu) \frac{1}{R} \left(-\frac{1}{2} \frac{\partial V}{\partial x} + \frac{\partial^2 W}{\partial x \partial \theta} \right). \quad (13)$$

В соответствии с принципом Даламбера к внешней нагрузке добавим компоненты распределённых сил инерции с обратными знаками:

$$-\rho h \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}, -\rho h \frac{\partial^2 V}{\partial t^2}, -\rho h \frac{\partial^2 W}{\partial t^2}. \quad (14)$$

Дифференциальные уравнения динамики оболочки в перемещениях можно записать в следующей форме:

$$\frac{\partial^2 U}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2R^2} \frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} + \frac{1+\mu}{2R} \frac{\partial^2 V}{\partial \theta \partial x} + \frac{\mu}{R} \frac{\partial W}{\partial x} + \frac{1-\mu^2}{E\delta} P_1 - \rho \frac{1-\mu^2}{E} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0,$$

$$\frac{1+\mu}{2R} \frac{\partial^2 U}{\partial x \partial \theta} + \frac{1}{R^2} \frac{\partial^2 V}{\partial \theta^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{1}{R^2} \frac{\partial W}{\partial \theta} - \frac{\delta^2}{12R^2} \left(\frac{1}{R^2} \frac{\partial^3 W}{\partial \theta^3} + \frac{\partial^3 W}{\partial x^2 \partial \theta} - \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} - \frac{1}{R^2} \frac{\partial^2 V}{\partial \theta^2} \right) + \frac{1-\mu^2}{E\delta} P_2 - \rho \frac{1-\mu^2}{E} \frac{\partial^2 V}{\partial t^2} = 0, \quad (15)$$

$$\mu \frac{\partial U}{\partial x} + \frac{1}{R} \frac{\partial V}{\partial \theta} + \frac{1}{R} W + \frac{\delta^2}{12R^2} \left(R^3 \frac{\partial^4 W}{\partial x^4} + 2R \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^2 \partial x^2} + \frac{1}{R} \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^4} - \frac{1}{R} \frac{\partial^3 V}{\partial \theta^3} - R \frac{\partial^3 V}{\partial \theta \partial x^2} \right) - \frac{R(1-\mu^2)}{E\delta} P_3 + \rho \frac{R(1-\mu^2)}{E} \frac{\partial^2 W}{\partial t^2} = 0.$$

Решение системы уравнений (15) будем искать в следующем виде:

$$U = A_{mn} \cos\left(\frac{m\pi x}{L}\right) \cos(n\theta) \sin(\omega t); \quad (16)$$

$$V = B_{mn} \sin\left(\frac{m\pi x}{L}\right) \sin(n\theta) \sin(\omega t); \quad (17)$$

$$W = C_{mn} \sin\left(\frac{m\pi x}{L}\right) \sin(n\theta) \sin(\omega t); \quad (18)$$

где m – число полуволн в продольном направлении, n – число полуволн в окружном направлении оболочки; θ – угловая координата в окружном направлении; L – длина оболочки; A_{mn} , B_{mn} , C_{mn} – амплитуды колебаний вдоль соответствующих направлений; ω – круговая частота колебаний; U, V, W – перемещение серединой поверхности оболочки в продольно, окружном, и радиальном направлении.

Формулы (16 – 18) позволяют удовлетворить граничным условиям свободного опирания по краям оболочки при учете, что цилиндр ограничен только по двум краям $x = const$, т.е. $x = 0$ и $x = L$. Свободно опертый край имеет опирание, при котором $W = 0$. Однако опора не в состоянии воспринять изгибающие моменты M_1 , поэтому зададимся условием обращения в нуль момента $M_1 = 0$. Такое опирание не допускает также тангенциального перемещения: $V = 0$. В качестве четвертого краевого условия можно принять, что опорный элемент податлив в направлении x , что дает $N_1 = 0$. Остальные краевые усилия отличны от нуля [2]. При подстановке этих выражений в систему дифференциальных уравнений (15), после проведения несложных математических преобразований, получается система уравнений относительно амплитуд.

$$A \left(\frac{n^2}{2} + \lambda^2 - \frac{n^2 \mu}{2} - \Omega \right) + B \left(-\frac{n\lambda}{2} - \frac{n\lambda\mu}{2} \right) - C\lambda\mu = 0,$$

$$A \left(-\frac{n\lambda}{2} - \frac{n\lambda\mu}{2} \right) + B \left(n^2 + k^2 n^2 + \frac{\lambda^2}{2} + \frac{k^2 \lambda^2}{2} - \frac{\lambda^2 \mu}{2} - \frac{1}{2} k^2 \lambda^2 \mu - \Omega \right) + C(n + k^2 n^3 + k^2 n \lambda^2) = 0, \quad (19)$$

где $\lambda = \frac{m\pi R}{L}$ – параметр продольной волны, который характеризует количество продольных полуволн деформации ($m = 1, 2, 3, \dots$); $k^2 = \frac{\delta^2}{12R^2}$.

Равенство нулю их определителя дает уравнение шестой степени относительно круговой частоты колебаний ω .

$$\begin{aligned}
& -\Omega^3 + \Omega^2 \left(1 + \frac{3-\mu}{2} (n^2 + \lambda^2) + k^2 (n^2 + n^4 + \lambda^2 \left(\frac{1-\mu}{2} + 2n^2 \right) + \lambda^4) \right) + \Omega \left(\frac{\mu-1}{2} (n^2 + \right. \\
& n^4) + \lambda^2 \left(n^2 (\mu-1) + \frac{\mu-3}{2} + \mu^2 \right) + \lambda^4 \frac{\mu-1}{2} + k^2 \left(-n^2 + n^4 \frac{\mu+3}{2} + n^6 \frac{\mu-3}{2} + \lambda^2 \left(\frac{\mu-1}{2} + \right. \right. \\
& \left. \left. n^2 \frac{3+2\mu-\mu^2}{4} + n^4 \frac{3\mu-9}{2} \right) + \lambda^4 \left(\frac{\mu-1}{2} + n^2 \frac{3\mu-9}{2} \right) \right) + k^4 \left(\lambda^2 n^4 \frac{\mu-1}{2} + \lambda^4 n^2 (1-\mu) + \right. \\
& \left. \lambda^6 \frac{\mu-1}{2} \right) + \left(\lambda^4 \frac{\mu^3-\mu^2-\mu+1}{2} + k^2 \left(n^4 \frac{1-\mu}{2} + n^6 (\mu-1) + n^8 \frac{1-\mu}{2} + \lambda^2 \left(n^2 \frac{5-2\mu-3\mu^2}{4} + \right. \right. \right. \\
& \left. \left. n^4 (-3 + 2\mu + \mu^2) + n^6 (2 - 2\mu) \right) + \lambda^4 \left(\frac{\mu^3-\mu^2-\mu+1}{2} + n^2 (-2 + \mu + \mu^2) + n^4 (3 - \right. \right. \\
& \left. \left. 3\mu) \right) \right) + k^4 \left(\lambda^2 n^6 \frac{1-2\mu+\mu^2}{4} + \lambda^4 n^4 \frac{2-3\mu+\mu^2}{2} + \lambda^6 n^2 \frac{5-6\mu+\mu^2}{4} + \lambda^8 \frac{1-\mu}{2} \right) = 0
\end{aligned} \tag{20}$$

где $\Omega = \frac{1-\mu^2}{E} R^2 \rho \omega^2$

Члены уравнения с множителями k^4 , λ^4 , λ^6 , λ^8 не оказывают значительного влияния на итоговые значения искомой величины, поэтому ими можно пренебречь. Уравнение 20 примет вид:

$$\begin{aligned}
& -\Omega^3 + \Omega^2 \left(1 + \frac{3-\mu}{2} (n^2 + \lambda^2) + k^2 (n^2 + n^4 + \lambda^2 \left(\frac{1-\mu}{2} + 2n^2 \right)) \right) + \Omega \left(\frac{\mu-1}{2} (n^2 + n^4) + \right. \\
& \left. \lambda^2 (n^2 (\mu-1) + \frac{\mu-3}{2} + \mu^2) + k^2 (-n^2 + n^4 \frac{\mu+3}{2} + n^6 \frac{\mu-3}{2} + \lambda^2 \left(\frac{\mu-1}{2} + n^2 \frac{3+2\mu-\mu^2}{4} + \right. \right. \right. \\
& \left. \left. n^4 \frac{3\mu-9}{2} \right) \right) + \left(k^2 \left(n^4 \frac{1-\mu}{2} + n^6 (\mu-1) + n^8 \frac{1-\mu}{2} + \lambda^2 \left(n^2 \frac{5-2\mu-3\mu^2}{4} + n^4 (-3 + 2\mu + \right. \right. \right. \\
& \left. \left. \mu^2) + n^6 (2 - 2\mu) \right) \right) = 0
\end{aligned} \tag{21}$$

Определение спектра собственных частот оболочки

Уравнение частот позволяет определить спектр частот собственных колебаний оболочки для каждой заданной пары m и n . Так, для оболочки с параметрами $E = 2.1 \times 10^{11}$ Па; $\frac{R}{L} = 0.2$; $\frac{\delta}{R} = 0.001$; $\rho = 7850$ кг/м³; $\mu = 0.3$. Для случая $m = 1$; $n = 4$ значения собственных частот равны: $\omega_1 = 5.29$ с⁻¹; $\omega_2 = 243.8$ с⁻¹; $\omega_3 = 423.08$ с⁻¹. Самым медленным является поперечное колебание. Остальные колебания являются продольными. Спектр частот собственных колебаний для фиксированного значения $m = 1$ и переменного значения n для рассматриваемой оболочки представлен на рисунке 2. На рисунке 3 приведены спектры частот собственных колебаний при разных отношениях $\frac{R}{L}$ (изменяя длину оболочки), для фиксированного значения $m = 1$ и переменного значения n .

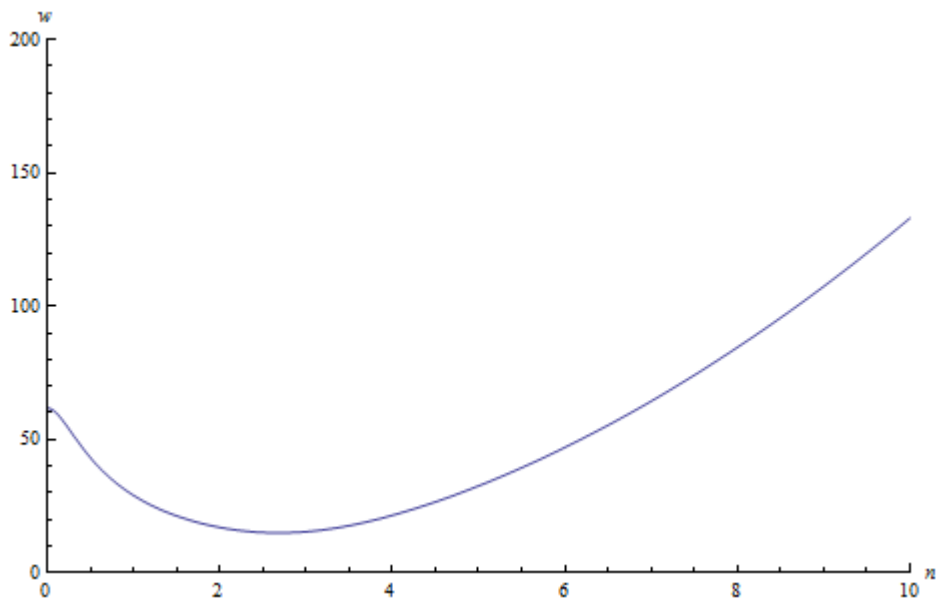


Рис. 2. Спектр собственных частот оболочки в зависимости от числа полуволн в окружном направлении оболочки

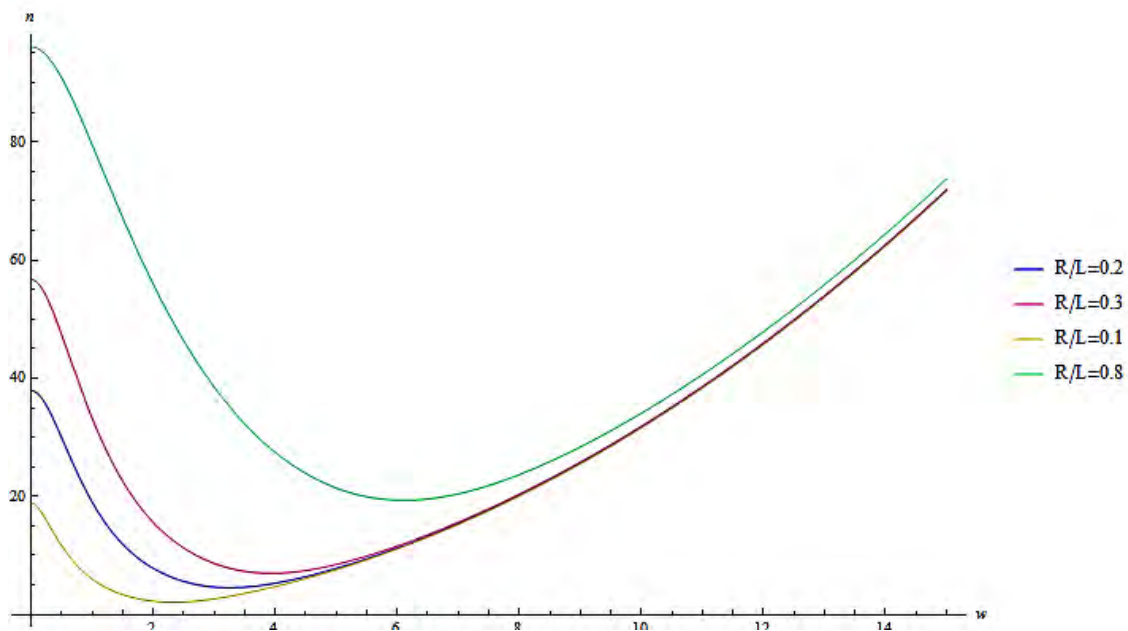


Рис. 3. Спектр собственных частот оболочки в зависимости от длины оболочки

Из графика 3 видно, что с увеличением длины L оболочки за счёт снижения величины λ , собственная частота оболочки уменьшается.

Моделирование собственных колебаний оболочки в программном комплексе ANSYS.

Произведено сравнение полученных аналитических результатов с конечно-элементным моделированием. Для моделирования формы колебаний применялся программный комплекс ANSYS. Форма и частота первой собственной частоты колебаний представлены на рисунке 4:

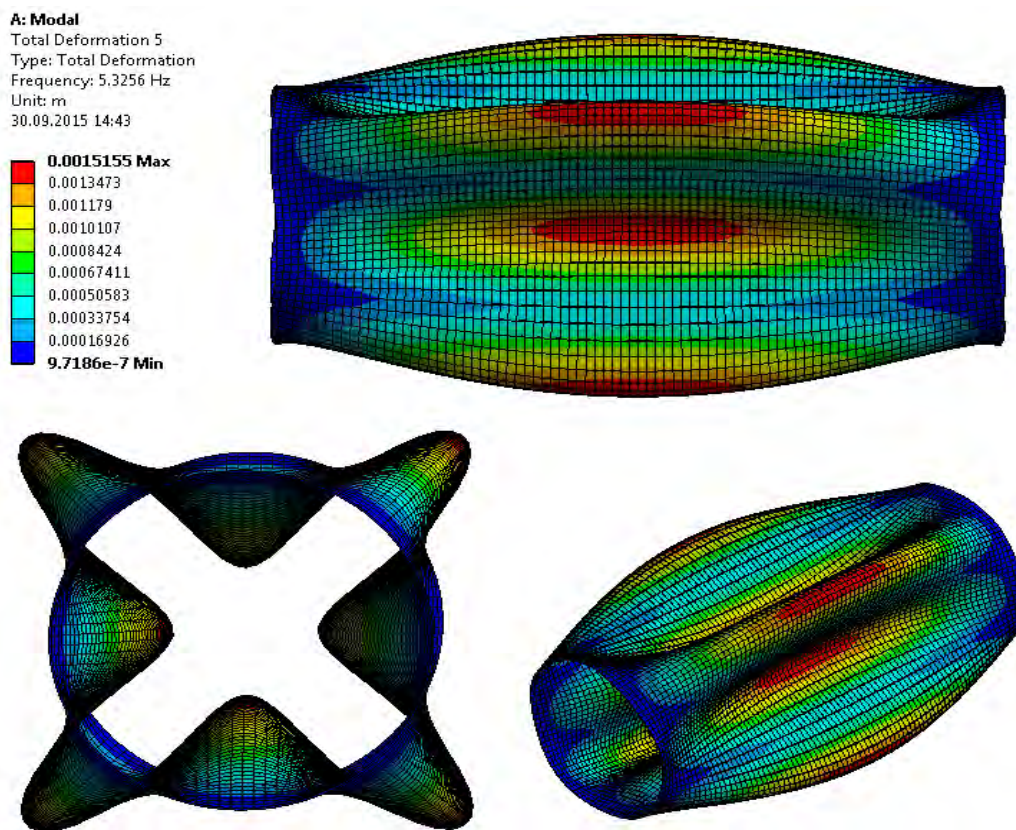


Рис. 4. Форма колебаний для частоты ω_1

Значение первой собственных частоты полученной в программном комплексе ANSYS равно $\omega_1 = 5.32 \text{ с}^{-1}$. Расхождение результатов при численном и аналитическом решениях составляет 0.5 %.

ЛИТЕРАТУРА

1. Колкунов Н. В. Основы расчета упругих оболочек. – Москва: Высшая школа, 1963. – 278 с.
2. Флюгге В. Статика и динамика оболочек. – Москва: Государственное издательство литературы по строительству, архитектуре и строительным материалам, 1961. – 306 с.
3. Ван Цзи-Де. Прикладная теория упругости. – Москва: Государственное издательство физико-математической литературы, 1959. – 400 с.

E-mail: Chigarev@rambler.ru

Поступила в редакцию 21.11.2015