

УДК 539.3

Э.Б. Эйвазов

**ОСОБЕННОСТИ ПРИ ЧИСТОМ ИЗГИБЕ ПОЛОГО  
ЭЛЛИПТИЧЕСКОГО БРУСА С УЧЕТОМ ФИЗИЧЕСКИ  
НЕЛИНЕЙНОСТИ МАТЕРИАЛА**

*Аннотация. Данная статья посвящена к исследованию напряженного состояния изотропного призматического стержня при изгибе из физически нелинейного материала.*

*Задача решается с при мнением теории функции комплексного переменного и конформного отображения и в итоге используя теорему о вычетах найдена коэффициент,  $\alpha$  а потом напряжения в характерных точках стержня.*

Представленная задача решается методом последовательных приближений с применением теории функции комплексного переменного и конформного отображения. При решении задачи будем ограничиваться только первым приближением т.к., нулевое приближение соответствует линейному, по этому автором, а также в работах [1,2,3] доказаны, что учет последующих приближений и компонентов напряжений, возникает при переходе от линейной задачи к нелинейной, несущественно влияет на напряженно-деформированное состояние тела.

Пусть поперечное сечение  $S$  цилиндра ограничено извне контуром  $L_1$ , а изнутри – контуром  $L_2$ , имеющей общий центр с контуром  $L_1$ .

Введем координатную систему  $(x, y, \nu)$ , причем ось  $o\nu$  направим параллельно образующим цилиндрического стержня, а оси  $ox$  и  $oy$  пусть будут главными осями инерции, при этом ось  $ox$  направим в сторону растянутых волокон. Оба изгибающие моменты  $M$ , приложенные к концам стержня, действуют в плоскости  $xoy$ .

Тогда на основе (1) изгибающие напряжения определяются следующей формулой:

$$\sigma_\nu = \beta x + l_2 f(x, y) \quad (1)$$

где:  $\beta = \frac{M}{J}$ ;  $M$  – изгибающий момент,  $J$  – момент инерции;

$l_2$  – константа, которая учитывает отклонение от закона Гука.

$$f(x, y) = \frac{9KG}{3K + G} \left[ -\frac{2}{27G^3} \cdot \beta^3 x^3 + ax + by + c \right] \quad (2)$$

Здесь коэффициенты входящие в формулы (2)  $K$  и  $G$  – соответственно объемный модуль и модуль сдвига.

Входящие в формулу (2) постоянные интегрирования  $a, b, c$  определяются из следующих условий:

$$\iint_S f(x, y) dx dy = 0; \quad \iint_S f(x, y) x dx dy = 0; \quad \iint_S f(x, y) y dx dy = 0; \quad (3)$$

Учитывая (2) в (3) и тогда увидим, что первое и третье условия в формуле (3) удовлетворяются тождественно при  $b = c = 0$  (так как поперечное сечение стержня симметрично, относительно координатных осей). Чтобы найти постоянную  $a$ , с помощью формулы Грина приведем второе условие в формуле (3) к виду:

$$\sum_{L_j} \int \frac{2}{27} \cdot \frac{\beta}{G^3} x^4 y dx + \frac{1}{3} dx^3 dy = 0 \quad (4)$$

Переходя к комплексной переменной  $z = x + iy$  в (4), получим следующее уравнение для определения постоянной  $a$ :

$$\frac{1}{18} \cdot \frac{\beta^3}{G^3} \sum_{L_j} \int (t^5 + 3t^4 \cdot \bar{t} + 2t^3 \cdot t^{-2} - 2t^2 \cdot t^{-3} - 3t \cdot t^{-4} - t^{-5}) \cdot (dt + d\bar{t}) + a \sum_{L_j} \int (t^3 + 3t^2 \cdot \bar{t} + 3t \cdot t^{-2} + t^3) \cdot (dt + d\bar{t}) = 0 \quad (5)$$

Здесь  $t$  – аффикс контуров  $L_j$  ( $j = 1, 2$ )

Применив интегрирование по частям в (5), будет иметь:

$$a = \frac{1}{18} \cdot \frac{\beta^3}{G^3} \cdot \frac{\sum \int \left( t^4 \cdot \bar{t} + 2t^3 \cdot \bar{t}^2 + 2t^2 \cdot \bar{t}^3 + t \cdot \bar{t}^4 + \frac{1}{5} \bar{t}^5 \right) dt}{\sum \int (3t^2 \cdot \bar{t} + 3t \cdot t^{-2} + t^{-3}) dt} \quad (6)$$

Для решения (6) будем использовать теорию конформного отображения. При этом внешность эллипса  $L_1$  отображается на внешность единичной окружности  $\gamma$  в вспомогательной плоскости  $\chi$  с помощью функции

$$t = A\tau \left( 1 + \frac{m}{\tau^2} \right) \quad (7)$$

где

$$A = \frac{a+b}{2}; \quad |m| = \frac{a-b}{a+b}.$$

Здесь  $\tau$  – аффикс точки  $\gamma$ ,  $a$  и  $b$  – соответственно, большая и малая полуоси эллипса. Знак  $m$  определяет форму расположения контура  $L_1$  в плоскости  $z$ . Когда  $m > 0$ , большая ось симметрии эллипса совпадает с осью абсцисс, а когда  $m < 0$ , малая ось симметрии совпадает с осью абсцисс.

Учитывая формулу (7) в (6) и используя теорему о вычетах, легко находим:

$$a = \frac{1}{27} \cdot \frac{\beta^3}{G^3} \cdot \frac{(1-m) \cdot (1+m)^5 A^6 - R^6}{(1-m) \cdot (1+m)^3 A^4 - R^4} \quad (8)$$

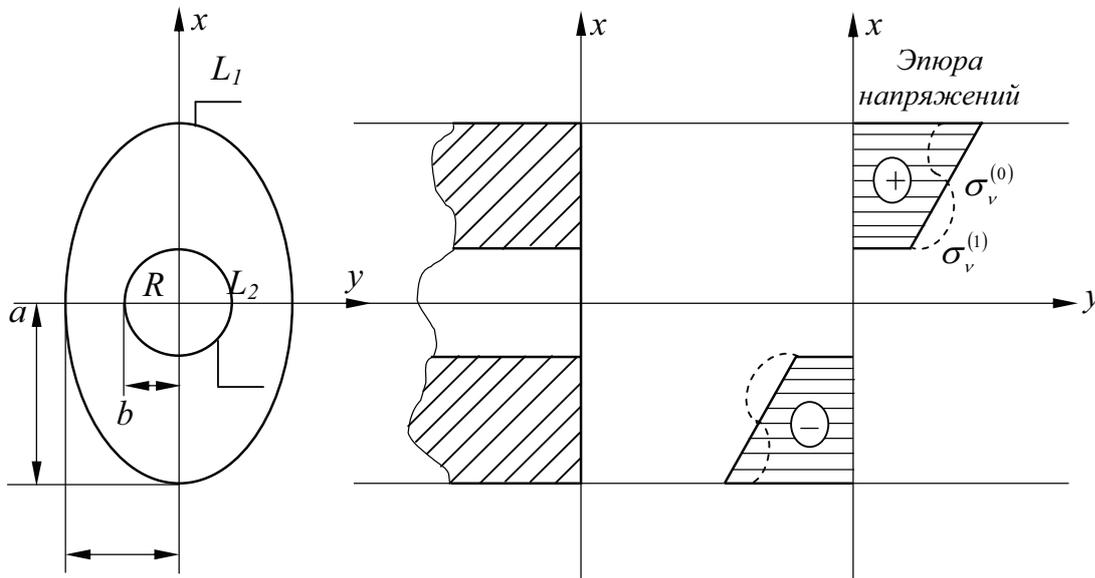
Проиллюстрируем полученное решение численными примерами при следующих данных:

$$\begin{aligned} 1) \quad \frac{a}{b} = 3; \quad m = \frac{1}{2}; \quad \frac{R}{A} = \frac{\sqrt{2}}{4}; \quad 2) \quad \frac{a}{b} = 3; \quad m = \frac{1}{2}; \quad \frac{R}{A} = \frac{1}{2}; \\ 3) \quad \frac{a}{b} = 3; \quad m = -\frac{1}{2}; \quad \frac{R}{A} = \frac{\sqrt{2}}{4} \end{aligned}$$

Пусть стержень изготовлен из чистой меди ( $l_2 = 0,18 \cdot 10^6$ ;  $k = 1,37 \cdot 10^5$  Мн/м<sup>2</sup>;  $G = 0,46 \cdot 10^5$  Мн/м<sup>2</sup>), при этом для вариантов 1 и 2 примем  $\beta = 15$  Кн/а<sub>1</sub>, а для варианта 3  $\beta = 15$  Кн/б<sub>1</sub>.

Далее при помощи (8) для всех вариантов найдена постоянная и подставлена в (2), а потом в (1), таким образом в характерных точках поперечного сечения стержня найдены напряжения изгиба  $\sigma$ , а для варианта 1 на эпюре сплошная линия соответствует линейному, а пунктирная линия – нелинейному решению. Из таблицы видно, что там, где больше концентрации напряжений при учете физической нелинейности материала, напряжение концентрации уменьшилось примерно на 15–20%, а там где концентрация напряжений меньше, наоборот, увеличилась. Таким образом, на основании приведенного численного анализа можем сделать следующие выводы: для стержней, ослабленных продольными полостями, учет физической нелинейности материала приводит к снижению концентрации

напряжений, т.е. более равномерному распределению напряжений в зонах концентраций и сглаживанию эпюр напряжений в опасных сечениях.



Рисунок

Таблица

| Коорд. точк.             | Вариант 1                              |  | Вариант 2                              |  | Коорд. точк.              | Вариант 3                              |  |
|--------------------------|--|--|--|--|---------------------------|--|--|
|                          | $\sigma_v^{(0)}$<br>КН/см <sup>2</sup> | $\sigma_v^{(1)}$<br>КН/см <sup>2</sup> | $\sigma_v^{(0)}$<br>КН/см <sup>2</sup> | $\sigma_v^{(1)}$<br>КН/см <sup>2</sup> |                           | $\sigma_v^{(0)}$<br>КН/см <sup>2</sup> | $\sigma_v^{(1)}$<br>КН/см <sup>2</sup> |
| $O, R$                   | 3,536                                  | 4,143                                  | 5                                      | 5,812                                  | $O, R$                    | 10,607                                 | 11,122                                 |
| $O, R + \frac{a - R}{2}$ | 0,268                                  | 9,703                                  | 10                                     | 10,349                                 | $O_1 \frac{b - R}{2} + R$ | 12,803                                 | 12,306                                 |
| $O, a$                   | 15                                     | 12,158                                 | 15                                     | 12,335                                 | $O, b$                    | 15                                     | 12,859                                 |

### ЛИТЕРАТУРА

1. Каудерер Г. «Нелинейная механика». – М.: ИЛ, 1961, 777 с.
2. Kuliyeв S. «Physical non – linear problems of elasticity theory». Baku, Azernesher, 2010, 465 p.
3. Грин А., Адкинс Д. «Большее упругие деформации и нелинейная механика сплошной среды». Москва, 1965г. 456 с.
4. Исаев А.М., Гарибов Р.Т. Кручение эллиптического бруса, ослабленного центральной цилиндрической полостью с учетом физической нелинейности материала. Изв.ВУЗов, Строительство и архитектура. Новосибирск, 1985, №7, с. 22–24.

Получено 19.10.2010г.