

ЧИСЛЕННО-АНАЛИТИЧЕСКОЕ РЕШЕНИЕ КОНТАКТНОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ ТЕЛ С СОГЛАСОВАННЫМИ ЦИЛИНДРИЧЕСКИМИ ПОВЕРХНОСТЯМИ

Мелешко И.Н., Пронкевич С.А.

Белорусский национальный технический университет,
Минск, Республика Беларусь

Разработка методов решения контактных задач для тел с согласованными поверхностями остается актуальной проблемой, исследованию которой посвящено достаточно большое количество работ [2, 3]. Неприменимость теории Герца в связи с увеличением области контакта до масштаба порядка характерного размера контактирующих тел требует иного подхода к решению таких задач [1, 2, 3].

Пусть упругий цилиндр, длина которого не менее порядка диаметра и более, вложен в упругое тело с цилиндрической полостью, так что по нижней границе они находятся в контакте. Под действием приложенных нагрузок в контактирующих телах возникают деформации и напряжения, которые удовлетворяют уравнениям равновесия так, что в сечении, расположенном достаточно далеко от торцов цилиндра напряженно-деформированное состояние является плоским (рисунок 1).

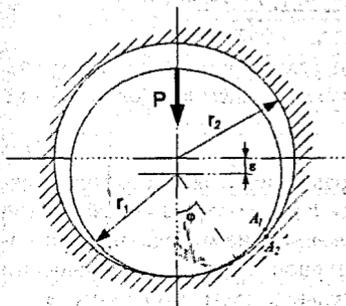


Рисунок 1 - Внутренний контакт областей с круговыми границами

В этом случае в области контакта выполняется соотношение:

$$u_{1r} + u_{2r} = \alpha \cos \varphi - \varepsilon(1 - \cos \varphi),$$

где u_1 и u_2 – нормальные упругие перемещения точек цилиндра и полости, α – сближение тел при сжатии, $\varepsilon = r_2 - r_1$. Сближение тел α зависит от величины внешней нагрузки и механических свойств соприкасающихся поверхностей [1].

Задача, в итоге, сводится к решению интегро-дифференциального уравнения типа Прандтля:

$$\int_{-tg \varphi_0}^{tg \varphi_0} \frac{g'(t) dt}{t-x} + \frac{\chi_1 r_1 + \chi_2 r_2}{(\vartheta_1 r_1 + \vartheta_2 r_2)(1+x^2)} g(x) = -\frac{q\bar{x} + \gamma \arctg \bar{x}}{1+x^2}, \quad -tg \varphi_0 < x < tg \varphi_0 \quad (1)$$

$$\text{где } \vartheta_1 = \frac{\lambda_1 + 2\mu_1}{4\pi\mu_1(\lambda_1 + \mu_1)}, \quad \vartheta_2 = \frac{\lambda_2 + 2\mu_2}{4\pi\mu_2(\lambda_2 + \mu_2)}, \quad \chi_1 = \frac{1}{4(\lambda_1 + \mu_1)}, \quad \chi_2 = \frac{1}{4(\lambda_2 + \mu_2)}$$

параметры, зависящие от материалов контактирующих поверхностей,

$$\gamma = \frac{2\vartheta_2 r_2 q + r_2 - r_1}{2(\vartheta_1 r_1 + \vartheta_2 r_2)}, \quad \bar{x} = tg \varphi, \quad q = \int_{-\varphi_0}^{\varphi_0} p(\varphi') d\varphi'$$

Искомое контактное давление определяется выражением:

$$p(\varphi) = \sec^2 \varphi g'(\operatorname{tg} \varphi) \quad (2)$$

Перепишем выражение (1) в виде:

$$\frac{g(x)}{B(x)} - \frac{1}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{g'(t)}{t-x} dt = f(x), \quad -1 < x < 1, \quad (3)$$

$$\text{где } x = \frac{\bar{x}}{\operatorname{tg} \varphi_0}, \quad t = \frac{\tau}{\operatorname{tg} \varphi_0},$$

$$B(x) = \frac{(\vartheta_1 r_1 + \vartheta_2 r_2) \left(1 + (x \cdot \operatorname{tg} \varphi_0)^2 \right)}{-\pi (\chi_1 r_1 + \chi_2 r_2)}, \quad f(x) = -\frac{1}{\pi} \frac{q(x \cdot \operatorname{tg} \varphi_0) + \gamma \operatorname{arctg}(x \cdot \operatorname{tg} \varphi_0)}{1 + (x \cdot \operatorname{tg} \varphi_0)^2}.$$

Будем считать, что $B(x)$ и $f(x)$ — удовлетворяют условию Гельдера на отрезке $[-1, 1]$ и что функция $B(x)$ нигде, за возможным исключением концов, в нуль не обращается, кроме того,

$$g(-1) = g(1) = 0 \quad (4)$$

Традиционным подходом решения данного уравнения является метод, предложенный И. Векуа или метод конечных разностей. Рассмотрим новый подход к приближенному решению уравнения (3), основанный на методе, предложенном И.Н. Мелешко [4]. Использование квадратурной формулы специального вида позволяет значительно упростить вычислительную схему этого метода.

Решение уравнения (3) можно представить в следующем виде:

$$g(x) = \sqrt{1-x^2} \sum_{-n}^n A_k(x) u_k \quad (5)$$

$$\text{где } A_k(x) = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} \left[\left(x_k + \frac{h}{2} - x \right) H \left(x, x_k + \frac{h}{2} \right) - \left(x_k - \frac{h}{2} - x \right) H \left(x, x_k - \frac{h}{2} \right) \right] + \\ + \frac{1}{\pi} \left[\operatorname{arcsin} \left(x_k + \frac{h}{2} \right) - \operatorname{arcsin} \left(x_k - \frac{h}{2} \right) \right].$$

$$H(x, t) = \ln \frac{1 - xt + \sqrt{(1-x^2)(1-t^2)}}{|t-x|}.$$

Используя (5), находим искомое давление (2).

В качестве примера решения было рассмотрено тело с отверстием единичного радиуса $R=0.1$ м и цилиндр радиуса $r=0.099$ м. Материалом для тела и для цилиндра является сталь со следующими физическими характеристиками: модуль Юнга $E=2 \cdot 10^{11}$ Па, коэффициент Пуассона $\nu=0,3$.

Расчет контактного давления производился в системе компьютерной алгебры Mathematica.

Вышеизложенное решение сравнивалось с численным решением в конечно-элементной системе ANSYS.

На рисунке 2 представлено распределение контактного давления $p(\varphi)$, полученное на основе решения И.Я. Штаермана с помощью вышеизложенного алгоритма и в системе ANSYS.

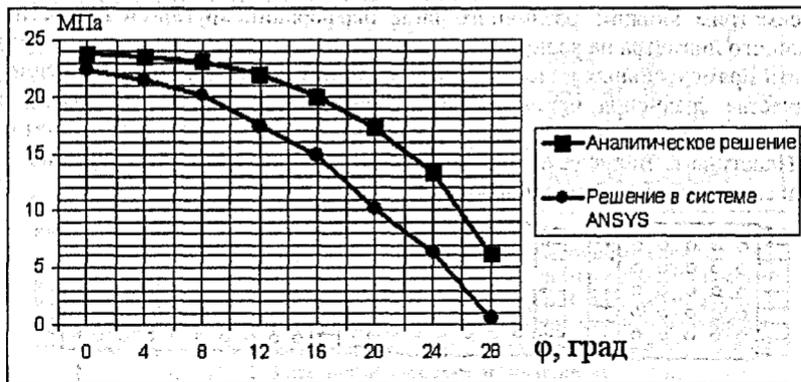


Рисунок 2 – Распределение давления $p(\varphi)$ в области контакта, полученное на основе предложенного численно-аналитического решения и в системе ANSYS

Сравнение результатов, полученных на основе построения приближенного решения (1) и с использованием конечно-элементного моделирования, показывают, что минимальное расхождение давления составляет около 10% в зоне наибольшего сближения тел. Далее наблюдается расхождение результатов.

В то же время отметим, что использование систем компьютерной математики (Mathematica, Maple, MathCAD и др.) для решения такого рода задач значительно проще и не требует изучения таких громоздких систем, как ANSYS.

Моделирование данной задачи в системе ANSYS вызывает ряд затруднений, связанных с моделированием контактных пар контактирующих поверхностей, в частности контактной жесткости (Contact stiffness) и опций ее пересчета (update stiffness), необходимых для построения корректной конечно-элементной модели, учитывающей, например, выборку зазора при вхождении в контакт конечных элементов, изначально находящихся на определенном расстоянии друг от друга.

СПИСОК ЦИТИРОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Штаерман, И.Я. Контактная задача теории упругости. – Л.: Гостехиздат, 1949. – 270 с.
2. Развитие теории контактных задач в СССР / Под ред. Л.А. Галина. – М.: Наука, 1976. – 493 с.
3. Кравчук, А.С. Механика контактного взаимодействия тел с круговыми границами / А.С. Кравчук, А.В. Чигарев. – Минск: Технопринт, 2000. – 196 с.
4. Мелешко, И.М. К приближенному решению одного сингулярного интегрально-дифференциального уравнения // Дифференц. уравнения. – 1989. – Т.25, № 5. – С. 888-897.