

ЛИТЕРАТУРА

1. Дарков А.В., Шапошников Н.Н. Строительная механика. – М.: Высш. шк., 1986. – 607 с.
2. Игнатюк В.И. Создание учебных компьютерных программ для курса строительной механики // Высшэйшая школа. – 2001. – № 6. – С. 35–38.
3. Игнатюк В.И., Богомолов Д.В. О принципах разработки учебной компьютерной программы по расчету статически неопределимых рам методом сил // Перспективы развития новых технологий в строительстве и подготовке инженерных кадров Республики Беларусь: Сб. трудов VII Международного научно-методич. семинара. – Брест: БГТУ, 2001. – С. 508–512.

УДК 681.3:624.04

ЛЕВЧУК А.А.

Научный руководитель: Игнатюк В.И., доцент, к.т.н.

ИССЛЕДОВАНИЕ УРАВНЕНИЙ УСТОЙЧИВОСТИ В РАСЧЕТАХ РАМ НА УСТОЙЧИВОСТЬ МЕТОДОМ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ

Рассматриваются плоские рамы, нагруженные системой взаимосвязанных узловых центрально приложенных сил P_i ($i=1\dots m$). Для рам известны их геометрия, размеры и соотношения жесткостей элементов. Считаем, что все силы P_i изменяются (растут) пропорционально одному параметру P . Задача устойчивости решается статическим способом с использованием метода перемещений [1]. Разрешающее уравнение устойчивости имеет вид

$$R(v) = \begin{vmatrix} r_{11}(v) & r_{12}(v) & \dots & r_{1n}(v) \\ r_{21}(v) & r_{22}(v) & \dots & r_{2n}(v) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ r_{n1}(v) & r_{n2}(v) & \dots & r_{nn}(v) \end{vmatrix} = 0, \quad (1)$$

где: n – степень кинематической неопределимости рамы; v – параметр устойчивости, определяемый для сжатых стержней выражением

$$v_i = l_i \sqrt{\frac{N_i}{EJ_i}} \quad (2)$$

Здесь: l_i – длина рассматриваемого i -го стержня; N_i – продольная сжимающая сила в этом стержне; EJ_i – жесткость i -го стержня.

Уравнение (1) является нелинейным трансцендентным уравнением. Для решения таких уравнений используем учебную компьютерную программу «Parust», описанную в работе [1].

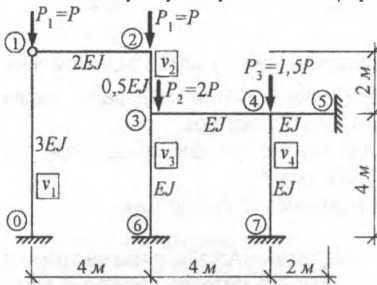


Рис. 1

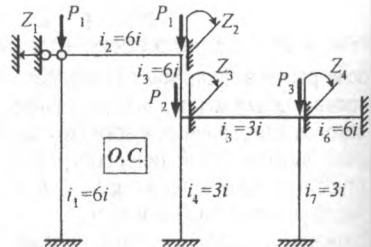


Рис. 2

Решим задачу устойчивости, например, для рамы, представленной на рис. 1. Пара-

метры устойчивости четырех сжатых стержней определяются выражениями:

$$v_1 = 6\sqrt{\frac{P}{3EJ}}; \quad v_2 = 2\sqrt{\frac{P}{0,5EJ}}; \quad v_3 = 4\sqrt{\frac{P+2P}{EJ}}; \quad v_4 = 4\sqrt{\frac{1,5}{2EJ}}. \quad (3)$$

Приняв первый параметр устойчивости v_1 за основной ($v_1 = v_0$), получим коэффициенты соотношения параметров устойчивости:

$$k_{v1} = 1; \quad k_{v2} = 0,817; \quad k_{v3} = 2; \quad k_{v4} = 1. \quad (4)$$

Выполнив расчет рассматриваемой рамы на устойчивость методом перемещений [1], основная система которого показана на рис. 2, получим уравнение устойчивости рамы в виде

$$R(v) = \begin{vmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & r_{14} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & r_{24} \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & r_{34} \\ r_{41} & r_{42} & r_{43} & r_{44} \end{vmatrix} = 0, \quad (5)$$

где реактивные усилия в дополнительных связях определяются выражениями:

$$\begin{aligned} r_{11} &= 0,5i\eta_1(v_1) + 18i\eta_2(v_2); & r_{12} &= r_{21} = 18i\varphi_4(v_2); & r_{13} &= r_{31} = 18i\varphi_4(v_2); \\ r_{14} &= r_{41} = 0; & r_{22} &= 18 + 24i\varphi_2(v_2); & r_{23} &= r_{32} = 12i\varphi_3(v_2); & r_{24} &= r_{42} = 0; \\ r_{23} &= 24i\varphi_2(v_2) + 12i\varphi_2(v_3) + 12i; & r_{34} &= r_{43} = 6i; & r_{44} &= 12i\varphi_2(v_3) + 36. \end{aligned} \quad (6)$$

Решая уравнение (5) с помощью программы «Parust» [2], получим значение критического параметра устойчивости ($v_{0кр} = 2,1703$) и график изменения функции устойчивости, представленный на рис. 3.

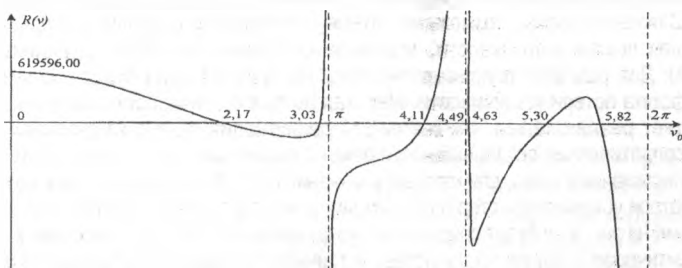


Рис. 3. График функции устойчивости рамы на рис. 1

Критические нагрузки для стержней рамы определяются выражением

$$P_{кр} = \frac{v_{кр}^2 E J_1}{l_1^2} = \frac{(k_{v1} v_{0кр})^2 E J_1}{l_1^2}. \quad (7)$$

Значение критического параметра нагрузки P , через который выражаются все критические нагрузки, будет равно:

$$P_{кр} = \frac{v_{кр}^2 E J_1}{l_1^2} = \frac{v_{0кр}^2 3EJ}{6^2}.$$

Выполнив анализ функции устойчивости для представленной рамы, можно выявить ряд закономерностей, которые соблюдаются для всех рам и изложены ниже.

Как известно [1], потеря устойчивости отдельных стержней рамы может быть определена критической силой Эйлера, которая определяется выражением

$$P_{кр}^{эйн} = \frac{\pi^2 E J_1}{(\mu_1 l_1)^2}, \quad (8)$$

где μ – коэффициент приведения длины стержня, значения которого для ряда случаев нам известны: для шарнирно закрепленного с двух сторон сжатого стержня – $\mu = 1$; для стержня, защемленного с одной стороны, и шарнирно опертого с другой – $\mu = 0,7$; для стержня, защемленного с одной стороны – $\mu = 2$ и для стержня, защемленного с двух сторон – $\mu = 0,5$.

Приравняв выражения (5) и (6), получим

$$v_1 = \frac{\pi}{\mu_1}, \quad \text{а} \quad v_0 = \frac{v_1}{k_{v1}}. \quad (9)$$

Тогда для рамы на рис. 1 местной потере устойчивости стержней будут соответствовать следующие значения параметров устойчивости:

а) для стержня 0–1: $v_1 = v_0 = \frac{\pi}{\mu_1} = \frac{\pi}{0,7} = 4,488$;

б) для стержня 2–3: $v_2 = \frac{\pi}{\mu_2} = \frac{\pi}{0,5} = 2\pi$; $v_0 = \frac{v_2}{k_{v2}} = \frac{2\pi}{0,817} = 7,687$;

в) для стержня 3–6: $v_3 = \frac{\pi}{\mu_2} = \frac{\pi}{0,5} = 2\pi$; $v_0 = \frac{v_3}{k_{v3}} = \frac{2\pi}{2} = \pi$;

г) для стержня 4–7: $v_4 = \frac{\pi}{\mu_2} = \frac{\pi}{0,5} = 2\pi$; $v_0 = \frac{v_4}{k_{v4}} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi$.

Каждому из этих значений на графике функции устойчивости соответствует точка разрыва (точка $v_0 = 7,687$ выходит за изображенные пределы изменения графика), то есть точки разрыва функции $R(v)$ отвечают местной потере устойчивости сжатых стержней рамы.

Анализ результатов расчета рам на устойчивость позволяет выделить две группы рам:

1. Связанные рамы, возможная потеря устойчивости отдельных стержней в которых (местная потеря устойчивости) описывается уравнением $R(v) = 0$ (например, рама на рис. 8). Для рам этой группы критическим нагрузкам всегда будет соответствовать общая форма потери устойчивости. Местная потеря устойчивости стержней в таких рамах не может реализоваться, так как любая деформация одного из стержней будет вызывать сопротивление остальной части рамы и включение ее в общую работу системы.

2. Несвязанные рамы, для которых уравнение $R(v) = 0$ не охватывает все возможные местные потери устойчивости стержней. Например, местная потеря устойчивости стержней 1, 3 и 5 в раме на рис. 9 не будет описываться уравнением $R(v) = 0$. Для таких рам после определения критических нагрузок общей потери устойчивости необходимо произвести их сравнение с критическими нагрузками местной потери устойчивости отдельных стержней.



Рис. 8

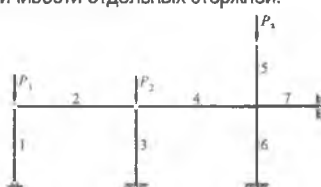


Рис. 9

В случаях, когда возникает сомнение о связности рамы, можно выполнить проверку стержней рамы на местную потерю устойчивости.

ЛИТЕРАТУРА

1. Дарков А.В., Шапошников Н.Н. Строительная механика. – М.: Высш. шк., 1986. – 607 с.
2. Левчук А.А., Игнатюк В.И. Учебная программа решения уравнений устойчивости на ПЭВМ в расчетах рам на устойчивость методом перемещений / Сборник конкурсных научных работ молодых ученых, аспирантов и студентов / УО «БГТУ». – Брест, 2005.