

С.В. КАРПЕНКО

Научный руководитель Э.И. СТАРОВОЙТОВ, д-р физ.-мат. наук, проф.

Учреждение образования

«БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

ТРАНСПОРТА»

Гомель, Беларусь

Для описания кинематики пакета принята гипотеза «прямой нормали»: в пластине толщиной $h = 2c$ нормаль остается прямолинейной, не изменяет своей длины, но поворачивается на некоторый дополнительный угол, составляющий с радиальной и тангенциальной осями величины $\psi_r(r, \varphi)$ и $\psi_\varphi(r, \varphi)$. Деформации малые. Проекция внешней нагрузки на вертикальную и радиальную оси координат обозначим $q = q(r, \varphi)$, $p = p(r, \varphi)$.

Постановка задачи проводится в цилиндрической системе координат r, φ, z . Срединную плоскость принимаем за координатную, ось z направляем ей перпендикулярно вверх. В этом случае перемещения в пластине выражаются через пять искомых функций $u_r, u_\varphi, \psi_r, \psi_\varphi, w$ (соответственно радиальное и тангенциальное перемещения, радиальный и тангенциальный угол наклона нормали и прогиб).

Уравнения равновесия рассматриваемой пластины в перемещениях получены с помощью принципа возможных перемещений Лагранжа:

$$\begin{aligned} a_3(\psi_{r,r} + \frac{\psi_{r,r}}{r} - \frac{\psi_r}{r^2}) + a_6 \frac{\psi_{r,\varphi\varphi}}{r^2} - a_3(w_{rr} + \frac{w_{r,r}}{r} - \frac{w_r}{r^2} + \frac{w_{\varphi\varphi}}{r^2} - 2\frac{w_{r\varphi\varphi}}{r^3}) + (a_6 + a_4) \frac{\psi_{\varphi\varphi}}{r} - (a_3 + a_6) \frac{\psi_{\varphi\varphi}}{r^2} - Q_\varphi = 0; \\ a_6(\psi_{\varphi,r} + \frac{\psi_{\varphi,r}}{r} - \frac{\psi_\varphi}{r^2}) + a_3 \frac{\psi_{\varphi,\varphi\varphi}}{r^2} - a_3(\frac{w_{r,\varphi\varphi}}{r} + \frac{w_{\varphi\varphi\varphi}}{r^3} + \frac{w_{r\varphi\varphi}}{r^2}) + (a_4 + a_6) \frac{\psi_{r,\varphi}}{r} + (a_3 + a_6) \frac{\psi_{r,\varphi}}{r^2} - Q_r = 0; \\ (a_5 + a_2) \frac{u_{r,\varphi}}{r} + (a_5 + a_1) \frac{u_{r,\varphi}}{r^2} + a_5(u_{\varphi,r} - \frac{u_\varphi}{r^2}) + a_1 \frac{u_{\varphi,\varphi\varphi}}{r^2} = -p_\varphi; \\ (a_2 + a_5) \frac{u_{\varphi,r}}{r} - (a_1 + a_5) \frac{u_{\varphi,\varphi}}{r^2} + a_1(u_{r,r} + \frac{u_{r,r}}{r} - \frac{u_r}{r^2}) + a_5 \frac{u_{r,\varphi\varphi}}{r^2} = -p_r; \\ a_3(w_{r,rr} + 2\frac{\psi_{r,r}}{r} - \frac{\psi_{r,r}}{r^2} + \frac{\psi_r}{r^3} - \frac{\psi_{r^2\varphi\varphi}}{r^3} + \frac{\psi_{r,\varphi\varphi}}{r^2}) + a_3(-\frac{\psi_{\varphi,\varphi}}{r^2} + \frac{\psi_{\varphi,\varphi}}{r^3} + \frac{\psi_{\varphi,\varphi\varphi\varphi}}{r^3} + \frac{\psi_{\varphi,\varphi\varphi}}{r} + 2\frac{\psi_{r^2\varphi\varphi}}{r^3}) \\ - a_3(w_{r,rr} + 2\frac{w_{r,r}}{r} - \frac{w_{r,r}}{r^2} + \frac{w_{r,r}}{r^3} - \frac{w_{r,\varphi\varphi}}{r^3} + \frac{w_{\varphi\varphi\varphi}}{r^2}) - a_3(4\frac{w_{r,\varphi\varphi}}{r^4} + \frac{w_{\varphi\varphi\varphi\varphi}}{r^4} + \frac{w_{r,\varphi\varphi}}{r^2} - \frac{w_{r^2\varphi\varphi}}{r^3}) = -q \end{aligned}$$

Запятая в нижнем индексе обозначает операцию дифференцирования по следующей за ней координате.

Добавив к ней принятые граничные условия, получим замкнутую краевую задачу для нахождения перемещений в задаче о неосесимметричном изгибе пластины типа Тимошенко.