



УДК 539.3 : 534.1

**РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ ОБ УСТОЙЧИВОСТИ МНОГОСЛОЙНЫХ ПЛАСТИН  
ВАРИАЦИОННЫМ МЕТОДОМ**

**К.К. Коксалов<sup>1</sup>, А.А. Баймухаметов<sup>2</sup>**

<sup>1</sup>*Казахский национальный педагогический университет,*

E-mail: kkapal@mail.ru, ул. Толеби, 86, 050012, г. Алматы, Казахстан

<sup>2</sup>*Институт механики и машиноведения МОН РК,*

E-mail: abayab@mail.ru, ул. Курмангазы, 29, 050010, г. Алматы, Казахстан

Рассмотрена задача об устойчивости деформирования слоистой пластины при двустороннем боковом сжатии. Уравнения устойчивости и граничные условия выведены при помощи вариационного принципа теории упругой устойчивости. Пластина находится в условиях плоской деформации. Исследуются уравнения шестого порядка в частных производных относительно функции перемещений. Получены формулы для определения горизонтальных и вертикальных перемещений пластины.

*Деформация, упругая устойчивость, пластина, сжатие*

**SOLUTION OF PROBLEM ON STABILITY OF MULTILAYERED PLATES  
BY VARIATIONAL METHOD**

**K.K. Koksalov<sup>1</sup>, A.A. Baimukhametov<sup>2</sup>**

<sup>1</sup>*Kazakh National Pedagogical University,*

E-mail: kkapal@mail.ru, 86 Tolebi Str., Almaty 050012, Kazakhstan

<sup>2</sup>*Institute of Mechanics and Machine Engineering, RK Ministry of Education and Science,*

E-mail: abayab@mail.ru, 29 Kurmangazy Str., Almaty 050010, Kazakhstan

Under consideration is deformation resistance of a laminated plate under bilateral compression. The stability equations and the boundary conditions are derived using the variational principle of the theory of elastic stability. The plate is in the plane strain condition. The scope of the analysis encompasses sixth-order equations in partial derivatives relative to displacement functions. The formulas to determine the horizontal and vertical displacements of a plate are obtained.

*Deformation, elastic stability, plate, compression*

Рассмотрим устойчивость слоистой пластины длины  $a$  и толщины  $H$  при двустороннем сжатии.

В условиях плоской деформации для вывода уравнений упругой устойчивости воспользуемся вариационным принципом, согласно которому вторая вариация полной энергии системы  $\delta^2 * \mathcal{E}$  принимает для состояния «нейтрального» равновесия стационарное значение [1]:

$$\delta(\delta^2 * \mathcal{E}) = 0. \quad (1)$$

Выражение для второй вариации полной энергии слоистой пластины имеет вид [2]:

$$\delta^2 * \mathcal{E} = \mu^2 \int_0^a \int_0^{H/h} \left\{ B \left( \frac{\partial u}{\partial x_1} \right)^2 + \frac{D}{h^2} \left( \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} \right)^2 + \frac{h^2}{h_2} \left[ G_2 \left( \frac{\partial u}{\partial z_1} + \frac{\partial w}{\partial x_1} \right)^2 + E_2 \left( \frac{\partial w}{\partial z_1} \right)^2 \right] + N_x^0 \left( \frac{\partial w}{\partial x_1} \right)^2 \right\} dx_1 dz_1, \quad (2)$$

где  $N_x^0 = -P = -ph_1$  – критическое усилие;  $B = \frac{E_1 h_1}{1 - \nu_1^2}$  – жесткость при сжатии;  $D = \frac{h_1^3 E_1}{12(1 - \nu_1^2)}$  – цилиндрическая жесткость;  $E_1$  – модуль упругости;  $\nu_1$  – коэффициент Пуассона;  $h_1$  – толщина жесткого слоя;  $E_2 = \frac{2G_2(1 - \nu_2)}{1 - 2\nu_2}$  – трансверсальный модуль;  $G_2$  – модуль сдвига;  $\nu_2$  – коэффициент Пуассона;  $h_2$  – толщина мягкого слоя;  $x_1 = \frac{x}{h}$ ,  $z_1 = \frac{z}{h}$ ;  $h = h_1 + h_2$ ,  $u, w$  – горизонтальные и вертикальные перемещения.

Подставляя (2) в равенство (1), получим вариационное уравнение:

$$\begin{aligned} & \left\{ \int_0^{H/h} \left\{ B \frac{\partial u}{\partial x_1} \delta u + \frac{D}{4h_1^2} \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} \delta \left( \frac{\partial w}{\partial x_1} \right) - \left[ \frac{D}{4h_1^2} \frac{\partial^3 w}{\partial x_1^3} - \frac{2h_1^2 G_2}{h} \left( \frac{\partial u}{\partial z_1} + \frac{\partial w}{\partial x_1} \right) + \right. \right. \right. \\ & \left. \left. \left. + p \frac{\partial w}{\partial x_1} \right] \delta w \right\} dz_1 \right\}_{x_1=0}^{x_1=\frac{a}{h}} + \left\{ \int_0^{\frac{a}{h}} \left[ \frac{2h_1^2 G_2}{h} \left( \frac{\partial u}{\partial z_1} + \frac{\partial w}{\partial x_1} \right) \delta u + \frac{2E_2 h_1^2}{h} \frac{\partial w}{\partial x_1} \delta w \right] dx_1 \right\}_{z_1=0}^{z_1=\frac{H}{h}} - \\ & - \int_0^{\frac{a}{h}} \int_0^{H/h} B \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + \frac{2h_1^2 G_2}{h} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial z_1^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial x_1 \partial z_1} \right) \delta u dx_1 dz_1 + \int_0^{\frac{a}{h}} \int_0^{H/h} \left[ \frac{D}{4h_1^2} \frac{\partial^4 w}{\partial x_1^4} - \right. \\ & \left. - \frac{2h_1 G_2}{h} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x_1 \partial z_1} + \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} \right) - \frac{2E_2 h_1^2}{h} \frac{\partial^2 w}{\partial z_1^2} + p \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} \right] \delta w dx_1 dz_1 = 0, \end{aligned} \quad (3)$$

которое в силу произвольности вариаций  $\delta u$ ,  $\delta w$ ,  $\delta(\partial w / \partial x_1)$  позволяет получить уравнения равновесия:

$$\begin{aligned} & \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + K_4^2 \left( \frac{\partial^2 u}{\partial z_1^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial x_1 \partial z_1} \right) = 0, \\ & \frac{\partial^4 w}{\partial x_1^4} - K_1^2 \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x_1 \partial z_1} + \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} \right) - K_2^2 \frac{\partial^2 w}{\partial z_1^2} + K_3^2 \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} = 0, \end{aligned} \quad (4)$$

где

$$\begin{aligned} K_1^2 &= \frac{12G_2(1 - \nu_1^2)}{E_1 \rho^3 (1 - \rho)}, \quad K_2^2 = \frac{12E_2(1 - \nu_1^2)}{E_1 \rho^3 (1 - \rho)}, \\ K_3^2 &= \frac{12(1 - \nu_1^2)P}{E_1 \rho^2} = K^2 P, \quad K_4^2 = \frac{G_2(1 - \nu_1^2)}{E_1 \rho (1 - \rho)}, \quad \rho = \frac{h_1}{h}. \end{aligned}$$

Граничные условия имеют вид:

$$\begin{aligned} & w = 0, \quad \frac{\partial^2 w}{\partial x_1^2} = 0, \quad \frac{\partial u}{\partial x_1} = 0 \quad \text{при } x_1 = 0, \quad x_1 = \frac{a}{h}, \\ & w = 0, \quad \frac{\partial u}{\partial z_1} + \frac{\partial w}{\partial x_1} = 0 \quad \text{при } z_1 = 0, \\ & \frac{\partial w}{\partial z_1} = 0, \quad \frac{\partial u}{\partial z_1} + \frac{\partial w}{\partial x_1} = 0 \quad \text{при } z_1 = \frac{H}{h}. \end{aligned} \quad (5)$$

Для определения критического усилия исследуем нетривиальные решения системы уравнений (4) при граничных условиях (5). Введем функцию перемещений  $\Phi(x_1, z_1)$  по формулам:

$$u(x_1, z_1) = -K_4^2 \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x_1 \partial z_1}, \quad w(x_1, z_1) = \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x_1^2} + K_4^2 \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z_1^2}. \quad (6)$$

При этом первое уравнение системы (4) обращается в тождество, а второе уравнение принимает вид:

$$\frac{\partial^6 \Phi}{\partial x_1^6} + K_4^2 \frac{\partial^6 \Phi}{\partial x_1^4 \partial z_1^2} + (K_3^2 - K_1^2) \frac{\partial^4 \Phi}{\partial x_1^4} + (K_4^2 K_3^2 - K_2^2) \frac{\partial^4 \Phi}{\partial x_1^2 \partial z_1^2} - K_4^2 K_2^2 \frac{\partial^4 \Phi}{\partial z_1^4} = 0. \quad (7)$$

Граничные условия будут:

$$\frac{\partial^2 \Phi}{\partial x_1^2} + K_4^2 \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z_1^2} = 0, \quad \frac{\partial^4 \Phi}{\partial x_1^4} + K_4^2 \frac{\partial^4 \Phi}{\partial x_1^2 \partial z_1^2} = 0, \quad (8)$$

$$\frac{\partial^3 \Phi}{\partial x_1^2 \partial z_1} = 0 \quad \text{при } x_1 = 0, \quad x_1 = \frac{a}{h},$$

$$\frac{\partial^2 \Phi}{\partial x_1^2} + K_4^2 \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z_1^2} = 0, \quad \frac{\partial^3 \Phi}{\partial x_1^3} = 0 \quad \text{при } z_1 = 0, \quad (9)$$

$$\frac{\partial^3 \Phi}{\partial x_1^2 \partial z_1} + K_4^2 \frac{\partial^3 \Phi}{\partial z_1^3} = 0, \quad \frac{\partial^3 \Phi}{\partial x_1^3} = 0 \quad \text{при } z_1 = \frac{H}{h} = r.$$

Граничные условия (8) будут удовлетворены и переменные разделяются, если решение уравнения (7) будем искать в виде:

$$\Phi(x_1, z_1) = \Psi(z_1) \sin mx_1, \quad (10)$$

где  $m = \frac{\pi h}{a}$  – безразмерное волновое число.

Подставляя (10) в уравнение (7), получим:

$$\Psi^{IV}(z_1) - \frac{m^2}{K_2^2} \left( m^2 + \frac{K_2^2}{K_4^2} - K_3^2 \right) \Psi''(z_1) + \frac{m^4}{K_2^2 K_4^2} (m^2 + K_1^2 - K_3^2) \Psi(z_1) = 0. \quad (11)$$

Граничные условия (9) имеют вид:

$$\begin{aligned} -m^2 \Psi(0) + K_4^2 \Psi''(0) &= 0, \quad \Psi(0) = 0, \\ -m^2 \Psi(r) + K_4^2 \Psi''(r) &= 0, \quad \Psi(r) = 0. \end{aligned} \quad (12)$$

Решение уравнения (11) ищем в виде:

$$\Psi(z_1) = C \exp(\lambda z_1). \quad (13)$$

Подставляя (13) в уравнение (11), получим характеристическое уравнение вида:

$$\lambda^4 - \frac{m^2}{K_2^2} \left( \frac{K_2^2}{K_4^2} + m^2 - K_3^2 \right) \lambda^2 + \frac{m^4}{K_2^2 K_4^2} (m^2 + K_1^2 - K_3^2) = 0. \quad (14)$$

Уравнение (14) имеет четыре корня:

$$\lambda_{1,2} = \pm \tau_1, \quad \lambda_{3,4} = \pm \tau_2.$$

где

$$\tau_{1,2} = \frac{m}{\sqrt{2} K_2} \sqrt{\left( m^2 + \frac{K_2^2}{K_4^2} - K_3^2 \right) \pm \sqrt{\left( \frac{K_2^2}{K_4^2} + K_3^2 - m^2 \right)^2 - \frac{4K_1^2 K_2^2}{K_4^2}}}$$

Общее решение уравнения (11) имеет вид:

$$\Psi(z_1) = C_1 \operatorname{ch} \tau_1 z_1 + C_2 \operatorname{sh} \tau_1 z_1 + C_3 \operatorname{ch} \tau_2 z_1 + C_4 \operatorname{sh} \tau_2 z_1, \quad (15)$$

где  $C_1, C_2, C_3, C_4$  – произвольные постоянные.

Подставляя общее решение (15) в граничные условия (12), получим  $C_1 = C_3 = 0$ , а относительно  $C_2, C_4$  имеем систему уравнений:

$$\begin{aligned} C_2 \tau_1 (m^2 - K_4^2 \tau_1^2) \operatorname{ch} \tau_1 r + C_4 \tau_2 (m^2 - K_4^2 \tau_2^2) \operatorname{ch} \tau_2 r &= 0, \\ C_2 \operatorname{sh} \tau_1 r + C_4 \operatorname{sh} \tau_2 r &= 0. \end{aligned} \quad (16)$$

Из условия существования ненулевого решения системы (16) получим уравнение:

$$\tau_2 (m^2 - \tau_2^2 K_4^2) \operatorname{sh} \tau_1 r \operatorname{ch} \tau_2 r - \tau_1 (m^2 - \tau_1^2 K_4^2) \operatorname{sh} \tau_2 r \operatorname{ch} \tau_1 r = 0$$

или

$$\frac{\operatorname{th} \tau_1 r}{\tau_1 (m^2 - \tau_1^2 K_4^2)} - \frac{\operatorname{th} \tau_2 r}{\tau_2 (m^2 - \tau_2^2 K_4^2)} = 0. \quad (17)$$

Функция перемещений  $\Phi(x_1, z_1)$  определенная с точностью до одного произвольного параметра  $\ell$  имеет вид:

$$\Phi(x_1, z_1) = \ell (\operatorname{sh} \tau_1 r \operatorname{sh} \tau_2 z_1 - \operatorname{sh} \tau_2 r \operatorname{sh} \tau_1 z_1) \sin mx_1. \quad (18)$$

Подставляя (18) в (6) определим выражения для перемещений

$$\begin{aligned} u(x_1, z_1) &= \ell m K_4^2 (\tau_1 \operatorname{sh} \tau_2 r \operatorname{ch} \tau_1 z_1 - \tau_2 \operatorname{sh} \tau_1 r \operatorname{ch} \tau_2 z_1) \cos mx_1, \\ u(x_1, z_1) &= \ell [(m^2 - \tau_1^2 K_4^2) \operatorname{sh} \tau_2 r \operatorname{sh} \tau_1 z_1 - (m^2 - \tau_2^2 K_4^2) \operatorname{sh} \tau_1 r \operatorname{sh} \tau_2 z_1] \sin mx_1. \end{aligned} \quad (19)$$

Таким образом, изучена задача об устойчивости деформирования слоистой пластины при двустороннем боковом сжатии в условиях плоской деформации на основе вариационного принципа теории упругой устойчивости.

## ВЫВОДЫ

Выведены уравнения устойчивости и граничные условия при помощи вариационного принципа теории упругости.

Исследовано уравнение шестого порядка в частных производных относительно функции перемещений.

Найдено решение уравнения устойчивости пластины.

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ / REFERENCES

- Bolotin V.V.** Variational principles of the theory of elastic stability, Problems of Deformed Solid Mechanics. Leningrad: Sudostroenie, 1970. (in Russian) [**Болотин В.В.** О вариационных принципах теории упругой устойчивости / В сб.: Проблемы механики твердого деформированного тела. – Л.: Судостроение, 1970.]
- Koksalov K.K.** Stability of an Ellipsoidal Lithospheric Cover. Almaty: RIO VAK RK, 1999. (in Russian) [**Коксалов К.К.** Устойчивость эллипсоидальной литосферной оболочки. – Алматы.: РИО ВАК РК, 1999.]