

где

$$\psi(M) = \int_a^b \left( \frac{3}{4} \frac{p^2 r^2}{\cos^2 \alpha} + \frac{M^2}{r^2} \right)^{\frac{m-1}{2}} \frac{dr}{r}, \quad k = \frac{E}{h^{m-1} \ln(b/a)} \quad (2.5)$$

В начальном упругом состоянии

$$M = M_0 = - \frac{1-2\nu}{4} \frac{p}{\cos \alpha} \frac{b^2 - a^2}{\ln b/a} \quad (2.6)$$

В установившемся состоянии  $M = 0$ . При  $\nu = 1/2$  постоянная  $M_0$  также обращается в нуль, поэтому перераспределение напряжений будет иметь место, если  $\nu \neq 1/2$ . В этом случае

$$\int_{M_0}^M \frac{dM}{M\psi(M)} = -k\Omega_1(t), \quad \Omega_1(t) = \int_0^t B_1(t) dt \quad (2.7)$$

Например, при  $m = 1$  (линейная ползучесть) находим, интегрируя (2.7)

$$M = M_0 e^{-E\Omega_1(t)}$$

при  $m = 3$

$$\frac{M^2 (3p^2 a^2 b^2 + 4M_0^2 \cos^2 \alpha)}{M_0^2 (3p^2 a^2 b^2 + 4M^2 \cos^2 \alpha)} = \exp \left\{ - \frac{E}{h^2 \ln b/a} \frac{3p^2 (b^2 - a^2)}{4 \cos^2 \alpha} \Omega_1(t) \right\}$$

Нетрудно рассмотреть аналогичную задачу при наличии кручения и ряд других.

Поступила 29 XI 1960

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Качанов Л. М. Теория ползучести. Физматгиз, 1960.
2. Новожиллов В. В. Теория тонких оболочек. Судпромгиз, 1951.

#### РЕШЕНИЕ НЕКОТОРЫХ ЗАДАЧ УСТОЙЧИВОСТИ ПЛАСТИН И ОБОЛОЧЕК В УСЛОВИЯХ ПОЛЗУЧЕСТИ ПО ТЕОРИИ УПРОЧНЕНИЯ

А. П. Кузнецов, Л. М. Куршин  
(Новосибирск)

Приводится решение некоторых задач устойчивости пластин оболочек в условиях ползучести при использовании уравнения состояния в виде

$$\Phi(\sigma_i, p_i, \dot{p}_i) = 0$$

Предполагается, что при пространственном напряженном состоянии справедлива теория деформаций. Таким образом, в уравнении состояния  $\sigma_i$  — интенсивность напряжений, а  $p_i = \varepsilon_i - \dot{\sigma}_i/E$ , где  $\varepsilon_i$  — интенсивность деформаций.

§ 1. Устойчивость длинной пластины при сдвиге. Уравнение устойчивости пластины в рассматриваемой постановке дано в работе [1]

$$\frac{3}{4} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) P P w + \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \Delta \Delta w + \frac{9\sigma_i}{(2h)^2} P w = 0 \quad (1.1)$$

Оператор  $P$  имеет вид

$$P = \alpha_{11} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \alpha_{22} \frac{\partial^2}{\partial y^2} + 2\alpha_{12} \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \quad \left( \alpha_{ij} = \frac{\sigma_{ij}}{\sigma_i} \right)$$

Символ  $A$  — интегральный оператор в уравнении

$$\delta \sigma_i = A \delta \varepsilon_i \quad (1.2)$$

эквивалентном уравнению состояния в вариациях

$$(E\lambda - \mu) \delta \sigma_i - \nu \delta \dot{\sigma}_i + E(\mu \delta \varepsilon_i + \nu \delta \dot{\varepsilon}_i) = 0 \quad (1.3)$$

где

$$\lambda = \partial \Phi / \partial \sigma, \quad \mu = \partial \Phi / \partial p, \quad \nu = \partial \Phi / \partial \dot{p}$$

Рассмотрим задачу устойчивости бесконечно длинной пластины шириной  $b$  при сдвиге.

Полагая

$$x_1 = \frac{x}{b}, \quad y_1 = \frac{y}{b}, \quad w_1 = \frac{w}{b}, \quad \alpha_{11} = \alpha_{22} = 0, \quad \alpha_{12} = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

и опуская индексы при  $x$ ,  $y$  и  $w$ , приведем уравнение (1.1) к виду

$$\left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial y^2} + \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + 2 \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial y^2} + \frac{\partial^4 w}{\partial y^4} \right) + \frac{9b^2 \sigma_i}{2 \sqrt{3} h^2} \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} = 0 \quad (1.4)$$

Воспользуемся методом, примененным Саусвеллом к задаче устойчивости упругой пластинки при сдвиге; ищем решение поставленной задачи в виде

$$w = \tau(t) e^{i(\beta x + \gamma y)} \quad (1.5)$$

где  $\beta$  — действительное число. Для  $\tau$  получим уравнение

$$\beta^2 \gamma^2 A \tau = \frac{9b^2 \sigma_i}{2 \sqrt{3} h^2} \beta \gamma \tau - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} (\beta^4 + \beta^2 \gamma^2 + \gamma^4) \tau \quad (1.6)$$

Из условия  $\tau = 0$  найдем уравнение границы устойчивости

$$E \frac{\mu}{E \lambda} \beta^2 \gamma^2 + \left( 1 - \frac{\mu}{E \lambda} \right) \left[ \frac{9b^2 \sigma_i}{2 \sqrt{3} h^2} \beta \gamma - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} (\beta^4 + \beta^2 \gamma^2 + \gamma^4) \right] = 0 \quad (1.7)$$

Приняв в качестве закона ползучести зависимость

$$\dot{p} p^\alpha = A \sigma^n$$

и введя обозначение  $\alpha/n = c$ , получим из (1.7) уравнение

$$\gamma^4 + \left( 1 + \frac{c \varepsilon^\circ}{\varepsilon^\circ - \sigma^\circ + c \sigma^\circ} \right) \gamma^2 \beta^2 - 2k \varepsilon^\circ \gamma \beta + \beta^4 = 0 \quad (1.8)$$

Здесь

$$\varepsilon^\circ = \frac{E \varepsilon_i}{\sigma_{i0}}, \quad \sigma^\circ = \frac{\sigma_i}{\sigma_{i0}}, \quad \sigma_{i0} = k \sqrt{3} \frac{E (2h)^2}{9b^2}$$

Решение уравнения (1.4) запишется в виде

$$w = \tau e^{i\beta x} \sum_{j=1}^4 C_j e^{i\gamma_j y} \quad (1.9)$$

где  $\gamma_j$  — корни уравнения (1.8). Эти корни удовлетворяют соотношениям

$$\begin{aligned} \gamma_1 + \gamma_2 + \gamma_3 + \gamma_4 &= 0, & \gamma_1 \gamma_2 \gamma_3 \gamma_4 &= \beta^4 \\ \gamma_3 \gamma_4 + (\gamma_1 + \gamma_2) (\gamma_3 + \gamma_4) + \gamma_1 \gamma_2 &= \left( 1 + \frac{c \varepsilon^\circ}{\varepsilon^\circ - \sigma^\circ + c \sigma^\circ} \right) \beta^2 \\ (\gamma_1 + \gamma_2) \gamma_3 \gamma_4 + (\gamma_3 + \gamma_4) \gamma_1 \gamma_2 &= 2k \varepsilon^\circ \beta \end{aligned} \quad (1.10)$$

Рассмотрим случай шарнирного опирания пластины ( $k = 5.34\pi^2$ ). Подчиняя решение граничным условиям

$$w = \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0 \quad \text{при } y = 0 \text{ и } y = 1$$

и полагая

$$\gamma_1 = r(1 + iq), \quad \gamma_2 = r(1 - iq), \quad \gamma_3 = s(1 + m), \quad \gamma_4 = s(1 - m) \quad (1.11)$$

из условия существования нетривиального решения получим уравнение

$$[(q^2 + m^2)^2 - 4(m^2 - q^2)] \sin sm \operatorname{sh} sq = 8mq [\cos 2s - \cos sm \operatorname{ch} sq] \quad (1.12)$$

Здесь  $m$  и  $q$  — действительные числа, удовлетворяющие неравенству

$$0 < m^2, \quad q^2 < 1$$

Обозначив  $p = \beta/s$ , перепишем с учетом (1.11) систему (1.10), определяющую корни  $\gamma_j$ ,

$$m^2 - q^2 + 2 = -p^2 \left( 1 + \frac{c \varepsilon^\circ}{\varepsilon^\circ - \sigma^\circ + c \sigma^\circ} \right), \quad s^2 (m^2 + q^2) = k \varepsilon^\circ p, \quad (1 + q^2)(1 - m^2) = p^4 \quad (1.13)$$

Совместным решением уравнения (1.12) и системы (1.13) при любой заданной величине напряжения  $\sigma^\circ$  ( $\sigma^\circ < 1$ ) и произвольном задании одного из параметров, например  $m$ , вполне определяются величины  $q$ ,  $s$ ,  $p$  и значение деформации  $\varepsilon^\circ$ . Наименьшее значение  $\varepsilon^\circ$  при изменении  $m$  от 0 до 1 дает величину критической деформации, соот-

ветствующей заданному  $\sigma^0$ . В предельном случае для  $c = 1/3$  при  $\sigma^0 = 0$  решение уравнений (1.12) и (1.13) с учетом условия минимума дает  $\epsilon_{\min} = 0.88$ .

Учитывая, что в случае упругой потери устойчивости  $\beta = 2.7$ , тогда как в рассмотренном предельном случае  $\beta = 2.6$ , можно заключить, что при потере устойчивости в условиях ползучести образуются волны несколько меньшей длины, чем при упругой потере устойчивости.

§ 2. Устойчивость длинной круговой цилиндрической оболочки при сжатии. Для смещений при потере устойчивости в соответствии с гипотезой Кирхгофа — Лява примем

$$u(x, y, z) = u(x, y) - z \frac{\partial w}{\partial x}, \quad v(x, y, z) = v(x, y) - z \frac{\partial w}{\partial y}, \quad w(x, y, z) = w(x, y) \quad (2.1)$$

Вариации деформаций имеют вид

$$\delta\epsilon_{11} = \frac{\partial u}{\partial x} - z \frac{\partial^2 w}{\partial x^2}, \quad \delta\epsilon_{22} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} - z \frac{\partial^2 w}{\partial y^2}, \quad \delta\epsilon_{12} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) - z \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \quad (2.2)$$

Соотношения между деформациями и напряжениями выражаются зависимостью

$$\epsilon_{ij} = \frac{3}{2} \frac{\epsilon_i}{\sigma_i} \sigma_{ij}^* \quad (2.3)$$

где  $\epsilon_{ij}$  — компоненты тензора деформаций, а  $\sigma_{ij}^*$  — компоненты дивергента напряжений, или в вариациях,

$$\delta \sigma_{ij}^* = \alpha_{ij}^* \left( A - \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \right) \delta \epsilon_i + \frac{2}{3} \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \delta \epsilon_{ij} \quad (2.4)$$

Учитывая соотношения (2.2), для  $\delta \epsilon_i$  имеем выражение

$$\delta \epsilon_i = \frac{2}{3} \left\{ \frac{2\epsilon_{11} + \epsilon_{22}}{\epsilon_i} \left( \frac{\partial u}{\partial x} - z \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right) + \frac{2\epsilon_{22} + \epsilon_{11}}{\epsilon_i} \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} - z \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right) + 2 \frac{\epsilon_{12}}{\epsilon_i} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) - z \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right] \right\} \quad (2.5)$$

Из (2.5) с учетом (2.3) получим

$$\delta \epsilon_i = \alpha_{11} \frac{\partial u}{\partial x} + \alpha_{22} \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} \right) + \alpha_{12} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) - \left( \alpha_{11} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \alpha_{22} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + 2\alpha_{12} \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right) z \quad (2.6)$$

Введем обозначения

$$Q(u, v, w) = \alpha_{11} \frac{\partial u}{\partial x} + \alpha_{22} \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} \right) + \alpha_{12} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) \quad (2.7)$$

$$P(w) = \alpha_{11} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \alpha_{22} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + 2\alpha_{12} \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y}$$

Уравнение (2.6) примет вид

$$\delta \epsilon_i = Q(u, v, w) - P(w)z \quad (2.8)$$

Запишем усилия и моменты в оболочке

$$T_1 = \int_{-h}^h (2\delta\sigma_{11}^* + \delta\sigma_{22}^*) dz, \quad M_1 = \int_{-h}^h (2\delta\sigma_{11}^* + \delta\sigma_{22}^*) z dz, \quad S = \int_{-h}^h \delta\sigma_{12} z dz \quad (2.9)$$

$$T_2 = \int_{-h}^h (\delta\sigma_{22}^* + \delta\sigma_{11}^*) dz, \quad M_2 = \int_{-h}^h (\delta\sigma_{22}^* + \delta\sigma_{11}^*) z dz, \quad H = \int_{-h}^h \delta\sigma_{12} z dz$$

Вводя в (2.9) выражения (2.4), получим выражения для усилий и моментов в виде

$$T_1 = 2h \left[ \alpha_{11} \left( A - \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \right) Q + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \left( \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{2} \frac{w}{R} \right) \right]$$

$$T_2 = 2h \left[ \alpha_{22} \left( A - \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \right) Q + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} \right) \right]$$

$$S = 2h \left[ \alpha_{12} \left( A - \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \right) Q + \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\epsilon_i} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) \right] \quad (2.10)$$

$$\begin{aligned}
 M_1 &= -\frac{2}{3} h^3 \left[ \alpha_{11} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) P + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right) \right] \\
 M_2 &= -\frac{2}{3} h^3 \left[ \alpha_{22} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) P + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right) \right] \\
 H &= -\frac{2}{3} h^3 \left[ \alpha_{12} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) P + \frac{2}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right]
 \end{aligned}$$

Подставив в уравнения устойчивости

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial T_1}{\partial x} + \frac{\partial S}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial T_2}{\partial y} + \frac{\partial S}{\partial x} = 0 \quad (2.11) \\
 -\frac{T_2}{R} + \frac{\partial^2 M_1}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 M_2}{\partial y^2} + 2 \frac{\partial^2 H}{\partial x^2} + T_1 \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + T_2 \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + 2 S_0 \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} = 0
 \end{aligned}$$

выражения (2.10), получим уравнения устойчивости в условиях ползучести в смещениях

$$\begin{aligned}
 \alpha_{11} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial Q}{\partial x} + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} + \frac{1}{2R} \frac{\partial w}{\partial x} \right) + \quad (2.12) \\
 + \alpha_{12} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} \right) = 0 \\
 \alpha_{22} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{1}{R} \frac{\partial w}{\partial y} \right) + \\
 + \alpha_{12} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial Q}{\partial x} + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \right) = 0 \\
 \frac{1}{R} \left[ \alpha_{22} \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) Q + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} \right) \right] + \\
 + \frac{h^2}{3} \left[ \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) P P w + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \Delta \Delta w \right] - \sigma_i P w = 0
 \end{aligned}$$

В случае продольного сжатия оболочки в уравнениях (2.12) следует положить

$$\alpha_{11} = -1, \quad \alpha_{22} = \alpha_{12} = 0, \quad Q = -\frac{\partial u}{\partial x}, \quad P = -\frac{\partial^2 w}{\partial x^2}$$

а) Рассмотрим случай симметричной формы потери устойчивости длинной круговой цилиндрической оболочки при продольном сжатии.

Так как в этом случае  $v = 0$ ,  $u = u(x)$ ,  $w = w(x)$ , то уравнения устойчивости (2.12) примут вид

$$\begin{aligned}
 \left( A + \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{2}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\partial w}{\partial x} = 0 \\
 \frac{4}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{w}{R} \right) + \frac{h^2}{3} \left( A + \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + \sigma_i \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = 0 \quad (2.13)
 \end{aligned}$$

Ищем решение уравнений (2.13) в виде

$$w = \tau_1(t) \sin \frac{\pi x}{l}, \quad u = \tau_2(t) \cos \frac{\pi x}{l}$$

Вводя выражения для  $u$  и  $w$  в уравнение (2.13), получим систему, которая соответствует уравнениям в дифференциальной форме

$$\begin{aligned}
 (E\lambda - \mu) \left[ -\frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \tau_2 + \frac{2}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{l}{\pi} \tau_1 \right] + \nu \left[ \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \dot{\tau}_2 - \frac{2}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{l}{\pi} \dot{\tau}_1 \right] + E(\mu \tau_2 + \nu \tau_1) = 0 \quad (2.14) \\
 (E\lambda - \mu) \left[ \frac{4}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( -\frac{1}{2} \frac{\pi}{l} \tau_2 + \frac{1}{R} \tau_1 \right) + \frac{h^2}{9} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\pi^4}{l^4} \tau_1 - \sigma_i \frac{\pi^2}{l^2} \tau_1 \right] + \\
 + \nu \left[ \frac{4}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\pi}{l} \dot{\tau}_2 - \frac{1}{R} \dot{\tau}_1 \right) - \frac{h^2}{9} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\pi^4}{l^4} \dot{\tau}_1 + \sigma_i \frac{\pi^2}{l^2} \dot{\tau}_1 \right] - \\
 - E \left( \mu \frac{h^2}{3} \frac{\pi^4}{l^4} \tau_1 + \nu \frac{h^2}{3} \frac{\pi^4}{l^4} \dot{\tau}_1 \right) = 0
 \end{aligned}$$

Из условия  $\dot{\tau}_1 = 0$  и  $\dot{\tau}_2 = 0$  имеем уравнение границы устойчивости

$$\begin{vmatrix} (E\lambda - \mu) \frac{2}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{l}{\pi} & \frac{1}{3} (E\lambda - \mu) \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} - E\mu \\ (E\lambda - \mu) \left[ \frac{4}{3R^2} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} + \frac{h^2}{9} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\pi^4}{l^4} - \sigma_i \frac{\pi^2}{l^2} \right] - E\mu \frac{h^2 \pi^4}{3 l^4} & (E\lambda - \mu) \frac{2}{3R} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{\pi}{l} \end{vmatrix} = 0 \quad (2.15)$$

Используя закон ползучести в виде  $\dot{p}p^\alpha = A\dot{\varepsilon}^\alpha$  и раскрывая определитель (2.15), получим

$$\frac{1}{3} \left[ \varepsilon^\circ - \sigma^\circ \left( 1 - \frac{\alpha}{n} \right) \right]^2 \left[ \frac{1}{4} - 2\lambda \varepsilon^\circ \right] + \varepsilon^\circ \frac{\alpha}{n} \left[ \varepsilon^\circ - \sigma^\circ \left( 1 - \frac{\alpha}{n} \right) \right] \left[ \frac{4}{3} \lambda^2 + \frac{1}{2} - 2\lambda \varepsilon^\circ \right] + \frac{3}{4} \frac{\alpha^2}{n^2} \varepsilon^{\circ 2} = 0 \quad (2.16)$$

где

$$\sigma^\circ = \frac{\sigma_i}{\sigma_{i0}}, \quad \varepsilon^\circ = \frac{E\varepsilon_i}{\sigma_{i0}}, \quad \sigma_{i0} = \frac{4}{3} E \frac{h}{R}, \quad \lambda = \frac{l^2}{l_0^2} = \frac{3l^2}{2Rh\pi^2}$$

а  $l_0$  и  $l$  — длины полуволн соответственно при симметричной форме упругой потери устойчивости и при потере устойчивости в условиях ползучести.

Определим значение  $\lambda$  в зависимости от напряжения  $\sigma^\circ$ . Для этого продифференцируем уравнение (2.16) по  $\lambda$  и используем условие минимума  $\varepsilon^\circ$  ( $\varepsilon^{\circ\prime} = 0$ ). Получим уравнение

$$\frac{2}{3} \varepsilon^\circ \left[ \varepsilon^\circ - \sigma^\circ \left( 1 - \frac{\alpha}{n} \right) \right]^2 - \frac{\alpha}{n} \varepsilon^\circ \left[ \varepsilon^\circ - \sigma^\circ \left( 1 - \frac{\alpha}{n} \right) \right] \left[ \frac{8}{3} \lambda - 2\varepsilon^\circ \right] = 0 \quad (2.17)$$

Так как  $\alpha/n < 1$ , то, сокращая на множитель, не равный нулю, имеем из (2.17) соотношение

$$\lambda = \frac{3}{4} \frac{n}{\alpha} \left\{ \frac{1}{3} \left[ \varepsilon^\circ - \sigma^\circ \left( 1 - \frac{\alpha}{n} \right) \right] + \frac{\alpha}{n} \varepsilon^\circ \right\} \quad (2.18)$$

Вводя значение  $\lambda$  из (2.18) в уравнение (2.16), получим зависимость между  $\sigma^\circ$ ,  $\alpha/n$  и  $\varepsilon^\circ$ .

Для  $\alpha/n = 1/3$  на фигуре построены зависимости  $\varepsilon^\circ$  ( $\sigma^\circ$ ) и  $\lambda$  ( $\sigma^\circ$ ).

б) Рассмотрим общую форму потери устойчивости сжатой оболочке. Уравнения устойчивости запишутся в виде

$$\begin{aligned} \left( A + \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + 3 \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} + \frac{2}{R} \frac{\partial w}{\partial x} \right) &= 0 \\ 4 \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + 3 \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{4}{R} \frac{\partial w}{\partial y} &= 0 \\ \frac{1}{R} \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left( \frac{1}{2} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{w}{R} \right) + \frac{h^2}{3} \left[ \left( A - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \right) \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + \frac{4}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \Delta \Delta w \right] + \sigma_i \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} &= 0 \end{aligned} \quad (2.19)$$

Разыскивая решение системы (2.19) в виде

$$w = \tau_1 \sin \frac{\pi x}{l} \sin \frac{m y}{R}, \quad u = \tau_2 \cos \frac{\pi x}{l} \sin \frac{m y}{R}, \quad v = \tau_3 \sin \frac{\pi x}{l} \cos \frac{m y}{R}$$

получим систему уравнений для определения  $\tau_1$ ,  $\tau_2$ ,  $\tau_3$ , переписав которую в дифференциальной форме и положив  $\tau_1 = \tau_2 = \tau_3 = 0$ , получим

$$\begin{aligned} \frac{\pi^2}{l^2} E\mu \tau_2 - \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} (E\lambda - \mu) \left( \frac{1}{3} \frac{\pi^2}{l^2} \tau_2 + \frac{1}{3} \frac{m^2}{R^2} \tau_2 + \frac{\pi}{l} \frac{m}{R} \tau_3 - \frac{2}{3R} \frac{\pi}{l} \tau_1 \right) &= 0 \\ \frac{4}{3} \frac{m^2}{R^2} \tau_3 + \frac{\pi}{l} \frac{m}{R} \tau_2 + \frac{1}{3} \frac{\pi^2}{l^2} \tau_3 - \frac{4}{3} \frac{1}{R} \frac{m}{R} \tau_1 &= 0 \\ \frac{h^2 \pi^4}{3} \frac{\pi^4}{l^4} E\mu \tau_1 + (E\lambda - \mu) \left\{ \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \frac{1}{R} \left( \frac{2}{3} \frac{\pi}{l} \tau_2 + \frac{4}{3} \frac{m}{R} \tau_3 - \frac{4}{3} \frac{1}{R} \tau_1 \right) + \right. \\ \left. + \frac{h^2}{3} \frac{\sigma_i}{\varepsilon_i} \left[ \frac{\pi^4}{l^4} \tau_1 - \frac{4}{3} \left( \frac{\pi^2}{l^2} + \frac{m^2}{R^2} \right) \tau_1 \right] + \sigma_i \frac{\pi^2}{l^2} \tau_1 \right\} &= 0 \end{aligned} \quad (2.20)$$

Приравнивая нулю определитель системы (2.20), получим уравнение границы устойчивости.

Для закона ползучести  $\dot{p}p^\alpha = A\sigma^n$ , вводя обозначения

$$\sigma^\circ = \frac{\sigma_i}{\sigma_{i0}}, \quad \varepsilon^\circ = \frac{E\varepsilon_i}{\sigma_{i0}}, \quad \sigma_{i0} = \frac{4}{3} \frac{Eh}{R}, \quad \lambda = \frac{l^2}{l_0^2} = \frac{3l^2}{2Rh\pi^2}, \quad \gamma = \frac{2}{3} \frac{h}{R} m^2$$

и раскрыв определитель, будем иметь

$$\begin{aligned} & \left( \varepsilon^\circ - \sigma^\circ + \sigma^\circ \frac{\alpha}{n} \right) \left[ -\frac{1}{4} + 2\varepsilon^\circ\lambda - \gamma\lambda + 8\varepsilon^\circ\gamma\lambda^2 + 6\gamma^2\lambda^2 + 8\varepsilon^\circ\gamma^2\lambda^3 - \right. \\ & \left. - 4\gamma^3\lambda^3 - 4\gamma^4\lambda^4 \right] + \frac{\alpha}{n} \varepsilon^\circ \left( \varepsilon^\circ - \sigma^\circ + \sigma^\circ \frac{\alpha}{n} \right) \left( -\frac{1}{2} + 2\varepsilon^\circ\lambda - \frac{4}{3}\lambda^2 - \right. \\ & \left. - 2\gamma\lambda + 8\varepsilon^\circ\gamma\lambda^2 - 10\gamma^2\lambda^2 - 4\gamma^2\lambda^3 \right) - \frac{1}{3} \varepsilon^{\circ 2} \left( \gamma\lambda + \frac{1}{4} \right) = 0 \end{aligned} \quad (2.21)$$

Уравнением (2.21) определяется значение  $\varepsilon^\circ$  при заданном напряжении  $\sigma^\circ$ . При этом значения  $\gamma$  и  $\lambda$  должны быть выбраны из условия минимума  $\varepsilon^\circ$  с учетом дискретности  $\gamma$ . Интересно оценить, какая форма потери устойчивости, симметричная или несимметричная, должна осуществляться при продольном сжатии в условиях ползучести.

Рассмотрим, к примеру, случай  $\alpha/n = 1/3$ . Обозначив  $s = \lambda\gamma$ , перепишем уравнение (2.21) в виде

$$\begin{aligned} & \lambda \left( 1 + 2s^2 \right) \varepsilon^{\circ 3} - \left[ \left( \frac{1}{4} + s + s^2 + 2s^3 + s^4 + \frac{1}{3}\lambda^2 \right) + \frac{1}{3}\lambda\sigma^\circ (s - 4s + 8s^2) \right] \varepsilon^{\circ 2} + \\ & + \left[ \frac{1}{3}\sigma^{\circ 2} \left( \frac{1}{2} + 2s - s^2 + 6s^3 + 4s^4 + \frac{2}{3}\lambda^2 \right) + \frac{2}{9}\lambda\sigma^{\circ 2} (1 - 2s)^2 \right] \varepsilon^\circ - \\ & - \frac{1}{9}\sigma^{\circ 2} \left( \frac{1}{4} + s - 6s^2 + 4s^3 + 4s^4 \right) = 0 \end{aligned} \quad (2.22)$$

Уравнение (2.22) дает при  $\sigma^\circ = 0$  следующее выражение для деформации

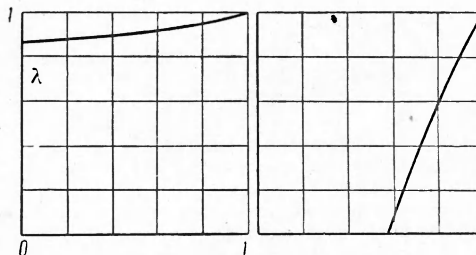
$$\varepsilon^\circ = \frac{\frac{1}{4} + s + s^2 + 2s^3 + s^4 + \frac{1}{3}\lambda^2}{\lambda(1 + 2s^2)}$$

Минимальное значение  $\varepsilon^\circ$  достигается при

$$\lambda = \frac{\sqrt{3}}{2}, \quad s = 0$$

Значение  $s = 0$  соответствует, очевидно, случаю симметричной формы потери устойчивости.

Таким образом при продольном сжатии оболочки в условиях ползучести в предельном случае  $\sigma^\circ = 0$  должна осуществляться симметричная форма потери устойчивости. Но так как в другом предельном случае, упругой потери устойчивости ( $\sigma^\circ = 1$ ), одинаково возможна как симметричная, так и несимметричная формы потери устойчивости [2], то естественно предположить, что при ползучести и для промежуточных значений  $\sigma^\circ$  ( $0 < \sigma^\circ < 1$ ) должна осуществляться симметричная форма потери устойчивости. Заметим, что этот вывод сделан на основе принятой постановки, исходившей из справедливости уравнения состояния в вариациях.



Поступила 5 VIII 1960

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Работнов Ю. Н., Шестериков С. А. Устойчивость стержней и пластин в условиях ползучести. ПММ, 1957, т. XXI, вып. 3.
2. Тимошенко С. П. Устойчивость упругих систем. ОГИЗ, Гостехиздат, 1946.