

УДК 629.7:534.1

И.Г. НЕМАН*Харьковский авиационный институт, Украина*

**УСТОЙЧИВОСТЬ БЕСКОНЕЧНО ДЛИННОЙ ОРТОТРОПНОЙ ПЛАСТИНЫ
С НАКЛОННЫМИ ГЛАВНЫМИ НАПРАВЛЕНИЯМИ УПРУГОСТИ.
ЧАСТЬ 1. ПРИБЛИЖЕННЫЙ МЕТОД.
УСТОЙЧИВОСТЬ ПЛАСТИНЫ ПРИ ОДНОСТОРОННЕМ СЖАТИИ**

Изложен общий теоретический подход автора и приближенный метод определения критических усилий в бесконечно длинной ортотропной пластине с наклонными главными направлениями осей упругости относительно действующих усилий. Дана реализация метода для частного случая пластины при одностороннем сжатии. Результаты получены автором до 1946 года и ранее не публиковались.

устойчивость, бесконечно длинная ортотропная пластина с наклонными главными осями упругости, одностороннее сжатие.

Введение

В самолетостроении применяется большое количество деревянных конструкций с фанерной обшивкой, наборные панели обшивок крыльев и фюзеляжа, обшивки из пластифицированной древесины и др.

В металлических конструкциях широко применяются обшивки со стрингерами или с гофровым подкреплением.

Такого же типа панели встречаются в кораблестроении и в гражданских сооружениях.

Все эти конструкции либо ортотропные по материалу (фанера, большинство пластиков), либо ортотропные по структуре. Для наиболее рационального использования материала в сооружении, необходимо знать работу ортотропных пластин с любым образом ориентированными относительно линии заделки главными направлениями упругости.

Физико-механические свойства ортотропной пластины меняются с поворотом главного направления упругости относительно краев пластин. Для правильного выбора наиболее выгодного угла наклона главного направления необходимо теоретическое изучение поведения таких пластин.

В литературе решены достаточно полно только задачи с нормально ориентированными главными направлениями. Все эти решения можно найти в книгах [1 – 2], в которых автор собрал все решенные задачи по устойчивости ортотропных пластин и добавил свои решения.

Для наклонных направлений в этой книге, в учебниках и в справочной литературе приведена только одна, решенная приближенным методом, задача – устойчивости бесконечно длинной фанерной пластинки с наклоном волокон рубашки под углами в 45° и 135°, нагруженной касательной нагрузкой.

Насколько нам известно, опубликована только одна статья Л.И. Балабуха [3], в которой автор выводит теоретические формулы расчета свободно опертых бесконечно длинных ортотропных пластин с наклонными главными направлениями (приближенный метод).

При выбранной системе координат, привязанной к сторонам пластины, автор получил систему трех формул, по которым он численным способом получил для фанерной пластины с наклоном рубашки под углом 45° кривую коэффициентов устойчивости совместного действия продольного сжатия – Kq

со сдвигом Kt . Получил он замечательный результат – повышение Kq совместного действия по отношению к Kq изолированного действия.

К сожалению, эта часть работы прошла без внимания почти во всей дальнейшей литературе. Результаты, полученные Л.И. Балабухом, приведены только в книгах С.Г. Лехницкого [1 – 2], где этой работе уделяется полстраницы и в «Руководстве для конструкторов» [4], где приведена упомянутая кривая Kq совместного действия.

В учебной литературе нигде об эффекте повышения Kq совместного действия не упоминается.

Хотя за границей строится много самолетов из дерева, древесных и других пластиков, по-видимому, там не знают работы Л.И. Балабуха и не знают об отличном поведении ортотропных пластин с наклоном главного направления.

Так, в статье по устойчивости фанерных пластин [5] автор пишет: «Случай совместного действия сдвига и сжатия также привлек внимание (исследователей), но простые решения не найдены. Для изотропных пластин существует формула

$$\left(\frac{Kqc}{Kqiz} \right)^2 = 1 - \frac{Ktc}{Ktiz},$$

и это, вероятно, хорошее первое приближение для анизотропных пластин».

Инженеры в своей практической работе и пользуются последним соотношением. Расхождение экспериментов с подсчитанными данными исключительно велико и выходит далеко за пределы допустимых инженерных ошибок.

Данная работа была нами начата в связи с большими расхождениями, получившимися при сравнении результатов статиспытаний с расчетами крыла одного самолета с деревянной обшивкой, поставленной под углом 45° . При испытаниях волнообразование получилось при нагрузке на 200% больше расчетной. Произошло это в 1942 году.

Объяснить это явление можно было бы на основании графика, приведенного в статье Л.И. Балабуха [3].

Этот случай заставил нас заняться теоретическим исследованием.

Вначале мы попытались вывести общие формулы влияния наклона главного направления из дифференциального уравнения, выраженного в системе координат, привязанной к сторонам пластины. Так принято во всей литературе и рекомендуется С.Г. Лехницким в [1]. Формулы получились, как мы впоследствии сверили, такими же, как их получил Л.И. Балабух. Анализировать по ним поведение пластины затруднительно.

Поэтому мы решили оси координат связать с главными направлениями упругости. Этот прием упростил формулы и сильно облегчил их анализ в общем виде.

Дифференциальное уравнение равновесия сохраняет свою каноническую форму.

В приближенном методе, которым вначале решается свободно опертая пластина, мы выражаем граничные условия в этих же координатах.

Удалось привести функцию нагрузки к довольно простому выражению, что дало возможность провести полный анализ зависимости критической нагрузки от выбранного наклона главного направления.

§1. Общетеоретическая часть

Условие равновесия ортотропной пластины, нагруженной в своей плоскости, выражается следующим известным уравнением [1]:

$$\begin{aligned} D_x \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + 2D_{xy} \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial y^2} + D_y \frac{\partial^4 w}{\partial y^4} = \\ = q_x \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + 2q_t \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} + q_y \frac{\partial^2 w}{\partial y^2}, \end{aligned} \quad (1)$$

где x и y – главные направления упругости; q_x и q_y – сжимающие погонные нагрузки, параллельные осям x и y ; q_t – погонная касательная нагрузка.

При рассмотрении устойчивости пластины направляем оси координат вдоль главных направлений упругости, а форме равновесия удовлетворяем, подобрав для w выражение, удовлетворяющее крайевым условиям в выбранных координатах.

Бесконечно длинная пластина с наклонно ориентированным главным направлением под влиянием любой нагрузки: нормальной, касательной или их комбинации – теряет устойчивость с образованием наклонной волны к направлению действия силы и, в общем случае, также и к главному направлению упругости.

Форма волны получается сложной, но с достаточной степенью точности можно предположить, как это сделал для изотропной пластины Тимошенко, что гребень волны идет по прямой линии.

Поэтому форму волны, получающейся при потере устойчивости, выражаем уравнением (рис. 1):

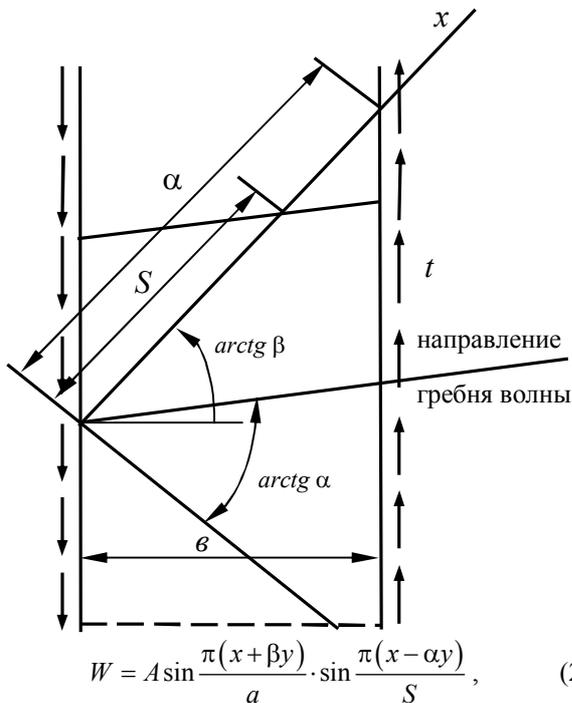


Рис. 1. Бесконечно длинная ортотропная пластина под действием нагрузок q и t где β – тангенс угла наклона главного направления «X» к поперечному размеру пластины; α – тангенс угла наклона гребня волны к оси «Y»; a – отрезок оси X, заключенный между сторонами пластины; S – отрезок оси X, заключенный между гребнями двух соседних полуволн.

Членом $\sin \frac{\pi(x + \beta y)}{a}$ обеспечивается граничное условие $W = 0$ на продольных сторонах пластины.

Граничное условие $M = 0$ не обеспечено.

Выразим q_x , q_y и q_t , зависящие от q и t – погонных нагрузок сжатия и сдвига, действующих на контуре пластины, через β :

$$\begin{aligned} q_x &= -q \frac{\beta^2}{1 + \beta^2} + t \frac{2\beta}{1 + \beta^2}; \\ q_y &= -q \frac{1}{1 + \beta^2} - t \frac{2\beta}{1 + \beta^2}; \\ q_t &= q \frac{\beta}{1 + \beta^2} - t \frac{1 - \beta^2}{1 + \beta^2}. \end{aligned} \quad (3)$$

Вставив выражения (2) и (3) и уравнение (1), получим:

$$\begin{aligned} &\pi^4 \left\{ D_x \left[\frac{1}{a^4} + \frac{6}{a^2 s^2} + \frac{1}{s^4} \right] + \right. \\ &+ 2 D_{xy} \left[\frac{\beta^2}{a^4} + \frac{\beta^2}{a^2 s^2} - \frac{4\beta\alpha}{a^2 s^2} + \frac{a^2}{a^2 s^2} + \frac{a^2}{s^4} \right] + \\ &+ D_y \left[\frac{\beta^4}{a^4} + \frac{6\alpha^2 \beta^2}{a^2 s^2} + \frac{\alpha^4}{s^4} \right] \left. \right\} \times \\ &\times \sin \frac{\pi(x + \beta y)}{a} \sin \frac{\pi(x - \alpha y)}{s} - \\ &- \pi^4 \left\{ D_x \left[\frac{4}{a^3 s} + \frac{4}{as^3} \right] + \right. \\ &+ 2 D_{xy} \left[\frac{2\beta^2}{a^3 s} - \frac{2\beta\alpha}{a^3 s} - \frac{2\beta\alpha}{as^3} + \frac{2\alpha^2}{as^3} \right] + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +D_y \left[\frac{4\beta^3\alpha}{a^3s} + \frac{4\beta\alpha^3}{as^3} \right] \times \\
& \times \cos \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \cos \frac{\pi(x-\alpha y)}{s} = \\
& = \frac{\pi^2}{1+\beta^2} \left[q \frac{(\beta+\alpha)^2}{s^2} + t^2 \frac{2(\beta+\alpha)(\beta\alpha-1)}{s^2} \right] \times \\
& \times \sin \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \sin \frac{\pi(x-\alpha y)}{s} + \\
& + \frac{\pi^2}{1+\beta^2} t \frac{2\beta(1+\beta\alpha)}{as} \cos \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \times \\
& \times \cos \frac{\pi(x-\alpha y)}{s}. \quad (4)
\end{aligned}$$

Умножив уравнение (4) на

$$\sin \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \sin \frac{\pi(x-\alpha y)}{s}$$

и произведя двойное интегрирование сперва по $(x+\beta y)$ от 0 до a , потом по $(x-\alpha y)$ от 0 до s , учтем, что

$$\begin{aligned}
& \int_0^a \int_0^s \sin^2 \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \sin^2 \frac{\pi(x-\alpha y)}{s} \times \\
& \times d(x+\beta y) d(x-\alpha y) = \frac{as}{4}, \\
& \int_0^a \int_0^s \sin \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \cos \frac{\pi(x+\beta y)}{a} \times \\
& \times \sin \frac{\pi(x-\alpha y)}{s} \cos \frac{\pi(x-\alpha y)}{s} \times \\
& \times d(x+\beta y) d(x-\alpha y) = 0.
\end{aligned}$$

Вынесем в левой части множитель $\frac{1}{a^2s^2}$, в пра-

вой части – множитель $\frac{1}{s^2}$. Сократим обе части

уравнения на $\frac{\pi^2}{s^2}$. Примем $\left(\frac{a}{s}\right)^2 = \gamma$. Учтя, что

$a^2 = \epsilon^2(1+\beta^2)$, ϵ – ширина рассматриваемой пла-

стины, получим уравнение (4) в следующем виде:

$$\frac{\pi^2 D_x}{\epsilon^2} \left[\frac{1}{\gamma} + 6 + \gamma + \frac{2D_{xy}}{D_x} \right] \times$$

$$\begin{aligned}
& \times \left(\frac{\beta^2}{\gamma} + \beta^2 - 4\beta\alpha + \alpha^2 + \gamma\alpha^2 \right) + \\
& + \frac{D_y}{D_x} \left(\frac{\beta^4}{\gamma} + 6\beta^2\alpha^2 + \gamma\alpha^4 \right) \Big] = \\
& = q(\beta+\alpha)^2 + t2(\beta+\alpha)(\beta\alpha-1). \quad (5)
\end{aligned}$$

Здесь D_x – максимальная жесткость, направленная вдоль оси x ; D_y – минимальная жесткость, направленная вдоль оси y ;

$$2D_{xy} = 2D_\kappa + \mu_x D_y + \mu_y D_x,$$

где D_κ – жесткость кручения.

В дальнейшем будем принимать:

$$2 \frac{D_{xy}}{D_x} = S \quad \text{и} \quad 2 \frac{D_y}{D_x} = T.$$

При выбранном главном направлении β критическая нагрузка q или t . В случае совместно действующих сжимающих и касательных нагрузок принимаем $t_c = mq_c$, где $m = const$ является функцией двух независимых переменных γ и α . Последние определяются из уравнений:

$$\frac{\partial q}{\partial \gamma} = 0; \quad \frac{\partial q}{\partial \alpha} = 0$$

(при анализе изолированно действующей касательной нагрузки вместо q пишем t).

Первое уравнение одинаковое для всех случаев нагружения и дает следующее выражение:

$$\gamma^2 = \frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}.$$

Подставим это значение γ в уравнение (5), получим:

$$\begin{aligned}
& q(\beta+\alpha)^2 + 2t(\beta+\alpha)(\beta\alpha-1) = \frac{\pi^2 D_x}{\epsilon^2} \times \\
& \times [2\sqrt{(1+s\beta^2+T\beta^4)(1+s\alpha^2+T\alpha^4)} + \\
& + 6 + s\beta^2 + s\alpha^2 - 4s\beta\alpha + 6T\beta^2\alpha]. \quad (6)
\end{aligned}$$

Теперь внешняя нагрузка является функцией только β и α .

В дальнейшем будем принимать:

$$q_{\text{крит.}} = \frac{\pi^2 D_x}{\epsilon^2} K_q; \quad t_{\text{крит.}} = \frac{\pi^2 D_x}{\epsilon^2} K_t$$

и рассматривать только безразмерные коэффициенты K_q и K_t , и K_{qc} и K_{tc} в случае их совместного действия.

В этих безразмерных коэффициентах уравнение (6) принимает вид

$$\begin{aligned} K_q(\beta + \alpha)^2 + 2K_t(\beta + \alpha)(\beta\alpha - 1) = \\ = 2\sqrt{(1 + s\beta^2 + T\beta^4)(1 + s\alpha^2 + T\alpha^4)} + \\ + 6 + S\beta^2 - 4s\beta\alpha + s\alpha^2 + 6T\beta^2\alpha^2. \end{aligned} \quad (7)$$

§2. Предельные значения условных экстремумов функции двух переменных при одном произвольно фиксируемом (Геометрический смысл *minimaxim'a*)

Переменные α и β функции $f(\alpha, \beta)$, экстремумы которой ищем при произвольно фиксируемом β , должны удовлетворять следующему уравнению:

$$\frac{\partial f(\alpha, \beta)}{\partial \alpha} = 0, \quad (8)$$

сами экстремумы зависят от β . Отсюда следует, что они могут иметь свои максимальные и минимальные значения.

Определим условия, которым должна удовлетворять функция $f(\alpha, \beta)$ при минимальном максимуме или максимальном минимуме $f(\alpha, \beta)$.

Определяются они знаком

$$\begin{aligned} d^2 f(\alpha, \beta) = \frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} d\alpha^2 + 2 \frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta} d\alpha \times \\ \times d\beta + \frac{\partial^2 f}{\partial \beta^2} d\beta^2 = 0, \end{aligned} \quad (9)$$

где β – независимая переменная, а α – зависимая.

Из (8) имеем:

$$\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} d\alpha + \frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta} d\beta = 0$$

или

$$d\alpha = - \frac{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \partial \beta}}{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2}} d\beta.$$

Заменим $d\alpha$ через $d\beta$ в уравнении (9). Получим:

$$\frac{d^2 f}{d\beta^2} = \frac{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial \beta^2} - \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \partial \beta} \right)^2}{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2}}. \quad (10)$$

Минимумы $f(\alpha, \beta)$ при произвольно фиксируемом β имеем при $\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} > 0$, соответственные максимумы – при $\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} < 0$.

Максимальный минимум требует $\frac{\partial^2 f}{\partial \beta^2} < 0$, а, соответственно, минимальный максимум требует $\frac{\partial^2 f}{\partial \beta^2} > 0$. Из выражения (10) видим, что оба эти условия выполняются при

$$\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial \beta^2} - \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta} \right)^2 < 0. \quad (11)$$

Найдем еще одно условие, которому должна удовлетворять функция $f(\alpha, \beta)$ при *minimaxim'aх*.

Согласно способу множителей Лагранжа можем записать

$$\frac{\partial f}{\partial \alpha} + \lambda \frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2} = 0; \quad \frac{\partial f}{\partial \beta} + \lambda \frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta} = 0.$$

Отсюда следует, что

$$\alpha = \frac{\frac{\partial f}{\partial \alpha}}{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha^2}} = \frac{\frac{\partial f}{\partial \beta}}{\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta}}, \quad (12)$$

$\frac{\partial^2 f}{\partial \alpha \cdot \partial \beta}$ имеет значение отличное от нуля, ибо в противном случае $\frac{\partial f}{\partial \alpha}$ и $f(\alpha, \beta)$ были бы линейными функциями от β .

Левая часть уравнения (12) имеет числитель, равный нулю, и знаменатель, отличный от нуля. Отсюда следует, что и $\frac{\partial f}{\partial \beta} = 0$.

Формулируем следующее: максимальный минимум или минимальный максимум функции двух переменных, из которых одна произвольно фиксируемая, в отличие от абсолютного экстремума, определяется отрицательным значением дискриминанта.

§3. Сжатие

В случае изолированно действующего сжатия уравнение (7) представим в виде

$$Kq = \frac{2\sqrt{(1+s\beta^2+T\beta^4)(1+s\alpha^2+T\alpha^4)}}{(\beta+\alpha)^2} + \frac{6+S\beta^2-4s\beta\alpha+s\alpha^2+6T\beta^2\alpha^2}{(\beta+\alpha)^2}. \quad (13)$$

Приравняем нулю первую производную по α :

$$\frac{\partial Kq}{\partial \alpha} = \frac{2}{(\beta+\alpha)^2} \sqrt{1+s\beta^2+T\beta^4} \times (-2+S\beta\alpha-s\alpha^2+2T\beta\alpha^3) + \frac{6}{(\beta+\alpha)^2} (-2+s\beta\alpha-s\beta^2+2T\beta^3\alpha) = 0. \quad (14)$$

Для любого фиксированного наклона главного направления упругости находим α , вставив соответствующее β в уравнение (14). Определив α ,

находим $\frac{\partial^2 Kq}{\partial \alpha^2}$ – уравнение (20) (см. ниже). Если оно положительно, то, вставив β и α в выражение

(13), получаем коэффициент критической нагрузки сжатия – K_q .

Разным наклонам главного направления упругости соответствуют разные K_q . Для практических целей желательно знать весь диапазон изменений K_q , его максимальное и минимальное значения и соответствующие им направления главных осей. Назовем эти направления β -экстремум. Конструкторам выгодно пользоваться тем направлением, которое дает $K_{q\max}$. Назовем это направление β -оптимум.

Для нахождения β -экстремума добавляем к уравнению (14) уравнение

$$\frac{\partial Kq}{\partial \beta} = 0. \quad (15)$$

Тогда

$$\frac{\partial Kq}{\partial \beta} = \frac{1}{(\beta+\alpha)^2} \sqrt{1+s\alpha^2+T\alpha^4} \times (-2+S\beta\alpha-s\beta^2+2T\beta^3\alpha) + \frac{3}{(\beta+\alpha)^2} (-2+s\beta\alpha-s\alpha^2+2T\beta\alpha^3) = 0. \quad (16)$$

Ищем вещественные корни уравнений (14) и (16).

Их числители должны быть равны нулю.

Отсюда получаем два уравнения::

$$\sqrt{1+s\beta^2+T\beta^4} (-2+S\beta\alpha-s\alpha^2+2T\beta\alpha^3) = 3(2-s\beta\alpha+s\beta^2-2T\beta^3\alpha); \quad (17)$$

$$\sqrt{1+s\alpha^2+T\alpha^4} (2-S\beta\alpha+s\beta^2-2T\beta^3\alpha) = 3(-2+s\beta\alpha-s\alpha^2+2T\beta\alpha^3). \quad (18)$$

Разделим левую часть уравнения (17) на правую (18), а правую (17) – на левую (18):

$$\frac{1}{3} \sqrt{\frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}} = 3 \sqrt{\frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}}.$$

Данное равенство возможно при:

1) $\alpha = \infty$ и $\beta = a$ или $\beta = 0$,

и при:

2) $\beta = \infty$ и $\alpha = a$ или $\alpha = 0$.

Проверим, какие из этих случаев удовлетворяют условиям

$$\frac{\partial K_q}{\partial \alpha} = \frac{\partial K_q}{\partial \beta} = 0$$

и уравнениям (14) и (16).

В случае $\alpha = \infty, \beta = a$:

$$\frac{\partial K_q}{\partial \beta} = \sqrt{\frac{T}{1+sa^2+Ta^4}} (sa + 2Ta^3) + 6Ta \neq 0.$$

В случае $\beta = \infty, \alpha = a$:

$$\frac{\partial K_q}{\partial \alpha} = \sqrt{\frac{T}{1+sa^2+Ta^4}} (sa + 2Ta^3) + 6Ta \neq 0.$$

В случаях $\alpha = \infty, \beta = 0$ и $\beta = \infty, \alpha = 0$:

$$\frac{\partial K_q}{\partial \alpha} = \frac{\partial K_q}{\partial \beta} = 0.$$

Разобрав случай, когда знаменатели уравнений (14) и (16) равны ∞ , мы получили тот же результат.

Таким образом, остаются только два случая:

1) $\beta = \infty, \alpha = 0$;

2) $\beta = 0, \alpha = \infty$.

Проверим, какого рода эти экстремумы.

Определим значения вторых производных:

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} = \frac{2}{(\beta + \alpha)^4} & \left\{ \left[\sqrt{\frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}} \times \right. \right. \\ & \times \left\{ \left[\frac{-s\alpha - 2T\alpha^3}{1+s\alpha^2+T\alpha^4} (-2 + s\beta\alpha - s\alpha^2 + 2T\beta\alpha^3) + \right. \right. \\ & + s\beta - 2s\alpha + 6T\beta\alpha^2 \left. \right] - 3(\beta + \alpha) \times \\ & \times (-2 + s\beta\alpha - s\alpha^2 + 2T\beta\alpha^3) \left. \right\} + \\ & + 3 \left[(s\beta + 2T\beta^3)(\beta + \alpha) - \right. \\ & \left. - 3(-2 + s\beta\alpha - s\beta^2 + 2T\beta^3\alpha) \right] \left. \right\}. \end{aligned} \quad (19)$$

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \beta^2} - \text{такое же выражение, в котором } \beta \text{ и } \alpha \text{ пе-}$$

реставлены местами;

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha \partial \beta} = \frac{2}{(\beta + \alpha)^4} \times$$

$$\begin{aligned} & \times \left\{ \left[\frac{(s\beta + 2T\beta^3)(-2 + s\beta\alpha - s\alpha^2 + 2T\beta\alpha^3)}{\sqrt{(1+s\alpha^2+T\alpha^4)}(1+s\beta^2+T\beta^4)} + \right. \right. \\ & + \sqrt{\frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}} (s\alpha + 2T\alpha^3) + \\ & + 3(s\alpha - 2s\beta + 6T\beta^2\alpha) \left. \right] (\beta + \alpha) - \\ & - 3 \left[\sqrt{\frac{1+s\beta^2+T\beta^4}{1+s\alpha^2+T\alpha^4}} \times \right. \\ & \times (-2 + s\beta\alpha - s\alpha^2 + 2T\beta\alpha^3) - \\ & \left. - 3(-2 + s\beta\alpha - s\beta^2 + 2T\beta^3\alpha) \right] \left. \right\}. \end{aligned} \quad (20)$$

При $\beta = 0$ и $\alpha = \infty$ получаем:

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} = \frac{2}{\alpha^4} \left[\frac{3S - 4T\beta\alpha}{\sqrt{T}} + 18 - 6s\beta\alpha \right].$$

Для случая $\beta \rightarrow 0, \alpha \rightarrow \infty$ уравнение (17) можно

переписать в следующем виде:

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{T} \cdot \alpha^2} (-s\alpha^2 + 2T\beta\alpha \cdot \alpha^2) + \\ + 3(-2 + S\beta\alpha) = 0. \end{aligned}$$

Определив отсюда β через α , получаем:

$$\beta = \frac{1}{\alpha} \frac{s + 6\sqrt{T}}{(2T + 3s\sqrt{T})}.$$

Вставим полученное выражение в уравнения (19) и (20):

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} &= \frac{2 \left(6 + \frac{s}{\sqrt{T}} \right)}{\alpha^4} > 0; \\ \frac{\partial^2 K_q}{\partial \beta^2} &= 2(s\sqrt{T} + 6T); \\ \frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha \partial \beta} &= \frac{2}{\alpha^2} (2\sqrt{T} + 3s). \end{aligned}$$

Отсюда

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} \cdot \frac{\partial^2 K_q}{\partial \beta^2} - \left(\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha \partial \beta} \right)^2 =$$

$$= \frac{32}{\alpha^4} (2\sqrt{T} + s)(2\sqrt{T} - s).$$

Знак дискриминанта определяется вторым множителем или значением $s - 2\sqrt{T}$.

При $s - 2\sqrt{T} > 0$ имеем отрицательное значение дискриминанта, тогда K_q – максимум.

При $s - 2\sqrt{T} < 0$ имеем положительное значение дискриминанта, тогда K_q – минимум.

Случай $\beta = \infty$, $\alpha = 0$ дает те же результаты.

Определим K_q для этих значений β . Вставив $\beta = 0$ и $\alpha = \infty$, или $\beta = \infty$ и $\alpha = 0$ в уравнение (13), получим

$$K_{qn} = s + 2\sqrt{T} = \frac{2D_{xy}}{D_x} + 2\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}, \quad (21)$$

где K_{qn} обозначает критическую нагрузку сжатия при нормальных положениях главного направления упругости: вертикальном или горизонтальном. Это значение известно в литературе.

Определим остальные вещественные корни.

Перемножим уравнения (17) и (18). Предварительно перенесем рациональные слагаемые в правую сторону.

Получаем уравнение

$$(2 - s\beta\alpha + s\beta^2 - 2T\beta^3\alpha) \times$$

$$\times (2 - s\beta\alpha + s\alpha^2 - 2T\beta\alpha^3) = 0.$$

Судя по уравнению (17) или (18), оба множителя одновременно должны быть равны нулю.

Они дают нам два уравнения для определения наших неизвестных α и β .

Взяв разность этих двух уравнений, получаем

$$(s - 2T\beta\alpha)(\beta^2 - \alpha^2) = 0,$$

что дает три возможных связи между β и α :

$$\beta - \alpha = 0; \quad \beta + \alpha = 0; \quad s - 2T\beta\alpha = 0.$$

Выразим α через β и вставим в любое из этих двух уравнений. Приняв $\alpha = \beta$, получим

$$2 - s\beta^2 + s\beta^2 - 2T\beta^4 = 0.$$

Это выражение имеет два вещественных корня:

$$\beta = \pm 4\sqrt{\frac{1}{T}}. \quad (22)$$

Приняв $\alpha = -\beta$, получим

$$2 + s\beta^2 + s\beta^2 + 2T\beta^4 = 0.$$

Все корни мнимые.

Множитель $(s - 2T\beta\alpha)$ корней не дает.

Таким образом, остается

$$\beta = \pm 4\sqrt{\frac{1}{T}} = 4\sqrt{\frac{D_x}{D_y}}.$$

Соответствующее значение α тоже равно

$$\pm 4\sqrt{\frac{1}{T}}.$$

Вставив эти значения в уравнение (13), получим

$$K_q = 4\sqrt{T} = 4\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}. \quad (23)$$

При $\beta = \alpha = \pm 4\sqrt{\frac{1}{T}}$:

$$\frac{\partial K_q}{\partial \alpha} = \frac{\partial K_q}{\partial \beta} = 0;$$

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} = \frac{\partial^2 K_q}{\partial \beta^2} = \frac{s\sqrt{T}}{2} + 3T > 0;$$

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha \partial \beta} = -\frac{s\sqrt{T}}{2} + 5T;$$

$$\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} \cdot \frac{\partial^2 K_q}{\partial \beta^2} - \left(\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha \partial \beta} \right)^2 = 8T\sqrt{T}(s - 2\sqrt{T}).$$

Если $s - 2\sqrt{T} > 0$, то мы имеем минимум. Но в ортотропных конструкциях $s - 2\sqrt{T} < 0$, отсюда следует, что при $\beta = \pm 4\sqrt{\frac{D_x}{D_y}}$ получаем: K_q – максимум.

При $s = 2\sqrt{T}$:

$$K_{qn} = K_{q0} = K_q,$$

где K_q не зависит от φ (см. рис. 1).

Действительно, из уравнения (14) получаем единственную связь

$$\sqrt{T}\beta\alpha - 1 = 0.$$

Выразив β через α и вставив в уравнение (19),

убеждаемся, что $\frac{\partial^2 K_q}{\partial \alpha^2} > 0$.

Тогда, вставив это же значение в уравнение (13), получаем

$$K_q = const = 4\sqrt{T} = 4\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}.$$

При $S = 2T$ – случай металлического листа, подкрепленного частыми стрингерами,

$$K_{qn} = 2\frac{D_y}{D_x} + 2\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}.$$

Для этого случая

$$\frac{K_{q0}}{K_{qn}} = \frac{4\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}}{2\left(\frac{D_y}{D_x} + \sqrt{\frac{D_y}{D_x}}\right)} = \frac{2}{1 + \sqrt{\frac{D_y}{D_x}}},$$

т.е. пластина с большим соотношением главных жесткостей при наклоне главного направления с углом φ имеет критическую нагрузку почти в два раза большую, чем при нормально ориентированных главных направлениях.

Выводы

Экстремальные значения K_q получаются при нормальных положениях главной оси упругости ($\beta = 0$ или $\beta = \infty$) и при наклоне главного направления упругости, определяемого углом

$$\varphi = \arctg 4\sqrt{\frac{D_x}{D_y}}.$$

$$\text{Для } \varphi = 0 \text{ и } \varphi = \frac{\pi}{2}: K_{qn} = \frac{2D_{xy}}{D_x} + 2\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}.$$

$$\text{Для } \varphi = \arctg 4\sqrt{\frac{D_x}{D_y}}: K_{q0} = 4\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}.$$

При $D_{xy} < \sqrt{D_x D_y}$ K_{qn} дает минимальное значение, а K_{q0} – максимальное значение K_q .

При $D_{xy} > \sqrt{D_x D_y}$ – наоборот.

$$\text{При } D_{xy} = \sqrt{D_x D_y} \quad K_q = const = 4\sqrt{\frac{D_y}{D_x}}.$$

$$\text{При } D_{xy} = D_y < D_x \quad \frac{K_{q0}}{K_{qn}} = \frac{2}{1 + \sqrt{\frac{D_y}{D_x}}}$$

и повышение критической нагрузки сжатия при оптимальном наклоне главного направления к критической нагрузке при нормальном наклоне – стремится к 2 при увеличении отношения D_x / D_y .

Литература

1. Лехницкий С.Г. Устойчивость анизотропных пластинок. Пособие для авиаконструкторов. – М.: ОГИЗ Гостехиздат, 1943.
2. Лехницкий С.Г. Анизотропные пластинки. – М.-Л.: ОГИЗ Гостехиздат, 1947. – 355 с.
3. Балабух Л.И. Устойчивость фанерных пластинок // Техника воздушного флота. – 1937. – № 9.
4. Руководство конструкторов. Т. 1. – М., 1943. – § 36333.
5. Roberts H. The Elasticity of Plywood // Aircraft Engineering. – March, 1944.