



Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего образования
«Тульский государственный университет»

Институт горного дела и строительства

Кафедра: «Строительство, строительные материалы и конструкции»

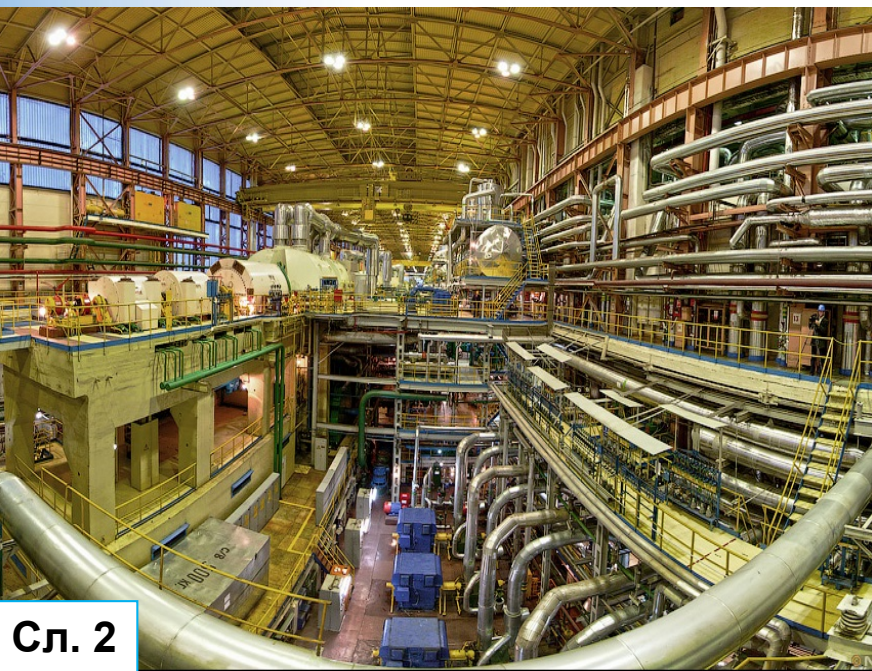
Кузнецова Виолетта Олеговна

**«РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМА УЧЕТА ВЛИЯНИЯ
ВОДОРОДОСОДЕРЖАЩЕЙ СРЕДЫ
НА НАПРЯЖЕННО-ДЕФОРМИРОВАННОЕ
И ПРЕДЕЛЬНОЕ СОСТОЯНИЯ
ОБОЛОЧЕК ВРАЩЕНИЯ ИЗ ТИТАНОВОГО СПЛАВА»**

Разработал: к.т.н., асс. каф. ССМиК Кузнецова В.О.

АКТУАЛЬНОСТЬ

Пологие сферические и цилиндрические оболочки как элементы днищ и стенок резервуаров для хранения водородного топлива, трубопроводы АЭС, являются довольно распространенными элементами конструкций, работающими в контакте с агрессивными водородосодержащими средами.



ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ИССЛЕДОВАНИЯ

Цель научного исследования

Построение методики, описывающей НДС и предельное состояние сферических и цилиндрических оболочек, находящихся в процессе силового нагружения, с учетом воздействия агрессивной водородосодержащей среды при больших прогибах.

Задачи:

1. Разработка математических моделей;
2. Разработка расчетных моделей в условиях воздействия агрессивной среды;
3. Построение полной системы разрешающих уравнений;
4. Разработка и реализация алгоритма решения задач;
5. Проведение ряда вычислительных экспериментов по решению модельных задач о деформировании оболочечных конструктивных элементов из титановых сплавов.

Научная новизна:

1. Впервые представленная модель деформирования оболочек из нелинейных материалов, проявляющих чувствительность к виду напряженного состояния, под воздействием агрессивной среды и с учетом больших прогибов;
2. Новый алгоритм расчета напряженно-деформированного и предельного состояния нелинейно деформируемых конструкций с учетом наведенной разнсопротивляемости под действием агрессивной эксплуатационной среды;
3. Результаты численных расчетов решения модельных задач, демонстрирующие новые количественные и качественные оценки влияния агрессивной эксплуатационной среды и механической нагрузки на напряженно-деформированное и предельное состояние оболочек вращения.

РАЗДЕЛ I

ОБЗОР ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫХ И ТЕОРЕТИЧЕСКИХ ИССЛЕДОВАНИЙ О ВЛИЯНИИ ВОДОРОДОСОДЕРЖАЩЕЙ СРЕДЫ НА ДЕФОРМИРОВАНИЕ И ПРОЧНОСТЬ МЕТАЛЛОВ И СПЛАВОВ

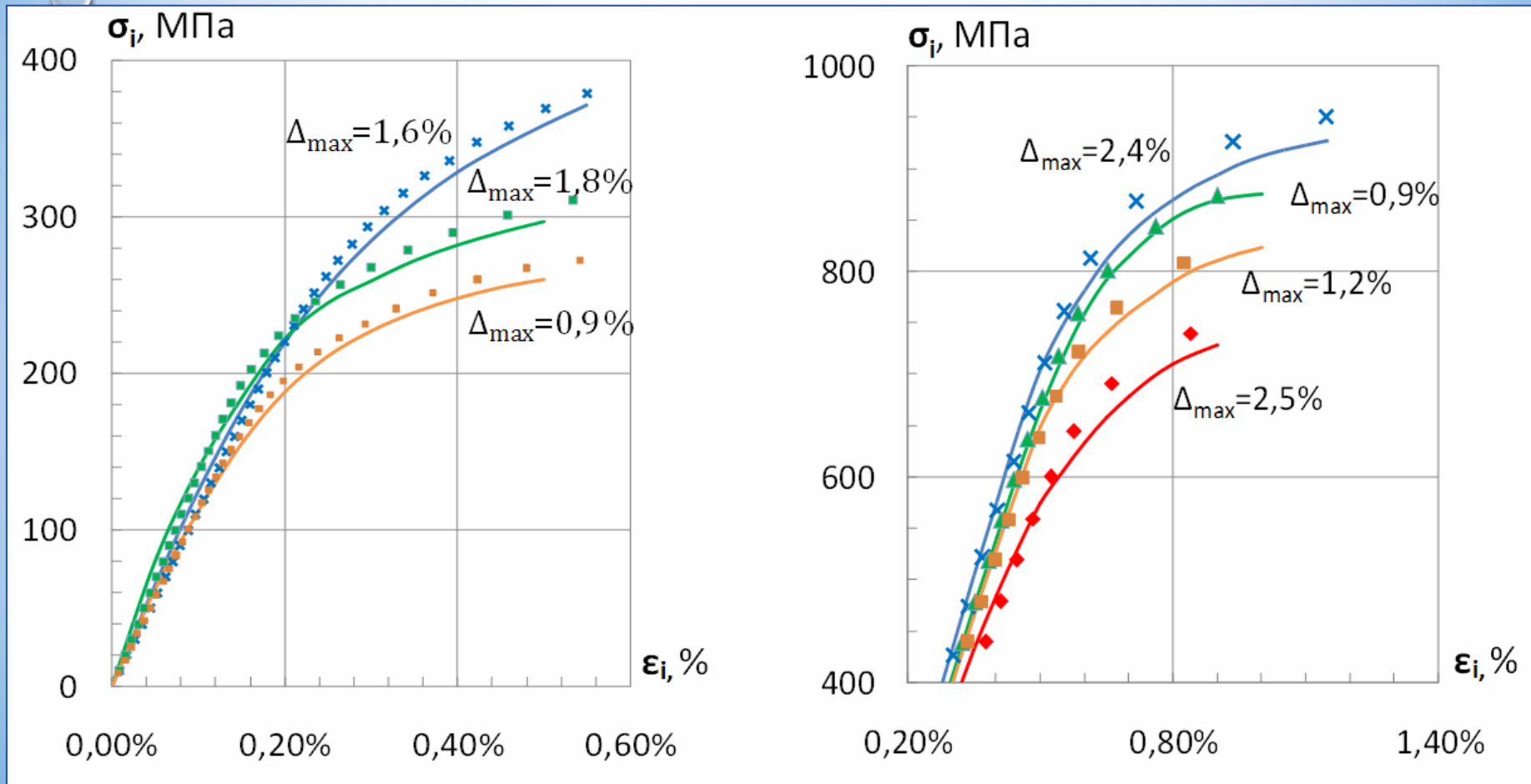


Рис. 1. – Диаграммы одноосного растяжения сплавов ВТ1-0 (слева) и ТС5 (справа) при различном содержании водорода:

— $\lambda = 0,00\%$; — $\lambda = 0,01\%$; — $\lambda = 0,03\%$; — $\lambda = 0,05\%$

РАЗДЕЛ II

ПОТЕНЦИАЛ ДЕФОРМАЦИЙ ДЛЯ ИЗОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА, ЧУВСТВИТЕЛЬНОГО К ВИДУ НАПРЯЖЕННОГО СОСТОЯНИЯ

Вектор полного напряжения на октаэдрической площадке S_0 :

$$S_0 = \sqrt{\sigma^2 + \tau^2} \quad (1)$$

$\sigma = \sigma_{ij} \delta_{ij} / 3$ – среднее или нормальное октаэдрическое напряжение;

$\tau = (S_{ij} S_{ij} / 3)^{1/2}$ – касательное октаэдрическое напряжение;

δ_{ij} – символ Кронекера.

$S_{ij} = \sigma_{ij} - \delta_{ij} \sigma$, ($i, j = 1, 2, 3$) – девиатор тензора напряжений;

$\xi = \cos \psi = \sigma / S_0$; – нормированные октаэдрические напряжения;

$\eta = \sin \psi = \tau / S_0$;

$$\xi^2 + \eta^2 = 1$$

$$\cos 3\varphi = \sqrt{2} \det(S_{ij}) / \tau^3;$$

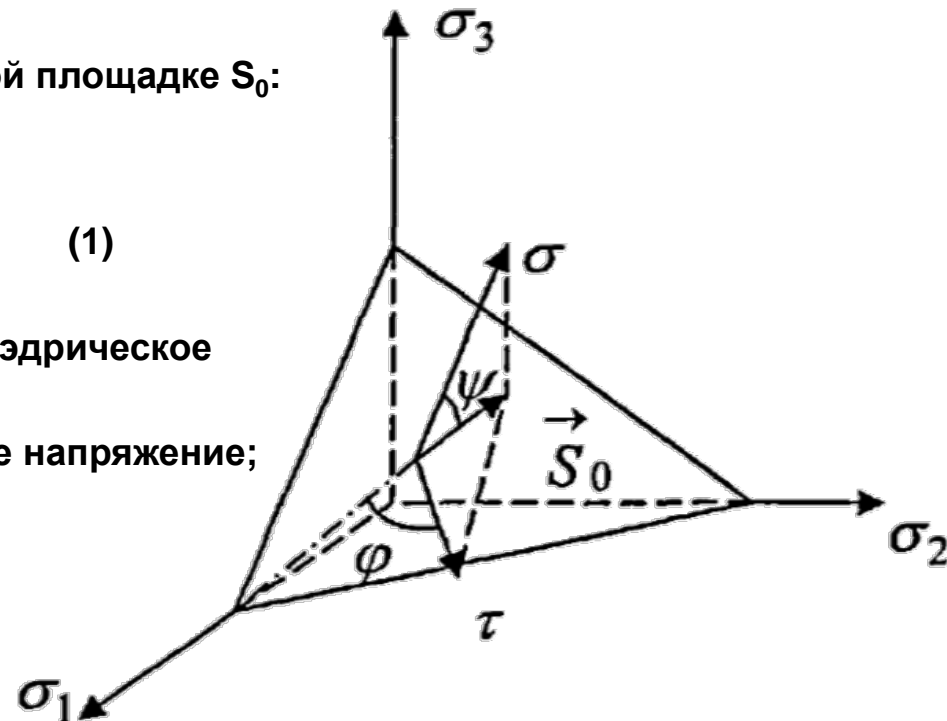


Рис. 2. – Нормированное пространство, связанное с октаэдрической площадкой

ПОТЕНЦИАЛ ДЕФОРМАЦИЙ ДЛЯ ИЗОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА, ЧУВСТВИТЕЛЬНОГО К ВИДУ НАПРЯЖЕННОГО СОСТОЯНИЯ

$$W = (A_e(\lambda) + B_e(\lambda)\xi)\sigma^2 + (C_e(\lambda) + D_e(\lambda)\xi + E_e(\lambda)\eta \cos 3\varphi)\tau^2 + \\ + [(A_p(\lambda) + B_p(\lambda)\xi)\sigma^2 + (C_p(\lambda) + D_p(\lambda)\xi + E_p(\lambda)\eta \cos 3\varphi)\tau^2]^n, \quad (2)$$

где

$$A_e(\lambda) = 3[A_1(\lambda) + C_1(\lambda)]; \quad C_e(\lambda) = 3[A_1(\lambda) - C_1(\lambda)/2];$$
$$B_e(\lambda) = \sqrt{3}[B_1(\lambda) + 2D_1(\lambda)]; \quad D_e(\lambda) = \sqrt{27}B_1(\lambda);$$
$$E_e(\lambda) = \sqrt{1,5}[B_1(\lambda) - D_1(\lambda)]; \quad A_p(\lambda) = 3[A_2(\lambda) + C_2(\lambda)];$$
$$C_p(\lambda) = 3[A_2(\lambda) - C_2(\lambda)/2]; \quad B_p(\lambda) = 3[B_2(\lambda) + 2D_2(\lambda)];$$
$$D_p(\lambda) = \sqrt{27}B_2(\lambda); \quad E_p(\lambda) = \sqrt{1,5}[B_2(\lambda) - D_2(\lambda)].$$

ПОТЕНЦИАЛ ДЕФОРМАЦИЙ ДЛЯ ИЗОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА, ЧУВСТВИТЕЛЬНОГО К ВИДУ НАПРЯЖЕННОГО СОСТОЯНИЯ

Зависимости между компонентами тензоров напряжений и деформаций могут быть установлены согласно формулам Кастильяно:

$$e_{kk} = \frac{\partial W}{\partial \sigma_{kk}}; \quad 2\varepsilon_{ij} = \gamma_{ij} = \frac{\partial W}{\partial \tau_{ij}}, \quad (i, j, k = 1, 2, 3, i \neq j) \quad (3)$$

$$e_{ij} = 2C_e(\lambda)\sigma_{kk} / 3 + 2(A_e(\lambda) - C_e(\lambda))\sigma\delta_{ij} / 3 + T_{ij}(\lambda) \quad (4)$$

Материальные функции при фиксированной степени насыщения материала вычисляются следующим образом:

$$A_1(\lambda) = [P_1^+(\lambda) - P_1^-(\lambda)] / 4 \quad B_1(\lambda) = [P_1^+(\lambda) + P_1^-(\lambda)] / 4$$

$$C_1(\lambda) = [P_2^+(\lambda) - P_2^-(\lambda)] / 2 \quad D_1(\lambda) = [P_2^+(\lambda) + P_2^-(\lambda)] / 2$$

$$A_2(\lambda) = \{ [T_1^+(\lambda) / 2n]^{1/n} + [-T_1^-(\lambda) / 2n]^{1/n} \} / 2 \quad (5)$$

$$B_2(\lambda) = \{ [T_1^+(\lambda) / 2n]^{1/n} - [-T_1^-(\lambda) / 2n]^{1/n} \} / 2$$

$$C_2(\lambda) = \{ [T_2^+(\lambda) / [T_1^+(\lambda) / 2n]^{(n-1)/n} - T_2^-(\lambda) / [-T_1^-(\lambda) / 2n]^{(n-1)/n} \} / 2n$$

$$D_2(\lambda) = \{ [T_2^+(\lambda) / [T_1^+(\lambda) / 2n]^{(n-1)/n} + T_2^-(\lambda) / [-T_1^-(\lambda) / 2n]^{(n-1)/n} \} / 2n$$

ПОТЕНЦИАЛ ДЕФОРМАЦИЙ ДЛЯ ИЗОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА, ЧУВСТВИТЕЛЬНОГО К ВИДУ НАПРЯЖЕННОГО СОСТОЯНИЯ

Функции, описывающие механические свойства сплавов, определены следующим образом:

для сплава ВТ1-0:

$$V_{ek}(\lambda) = e_{0k} + e_{1k} \cdot \lambda + e_{2k} \cdot \lambda^2; \quad V_{pk}(\lambda) = p_{0k} + p_{1k} \cdot (p_{2k})^\lambda; \quad (6)$$

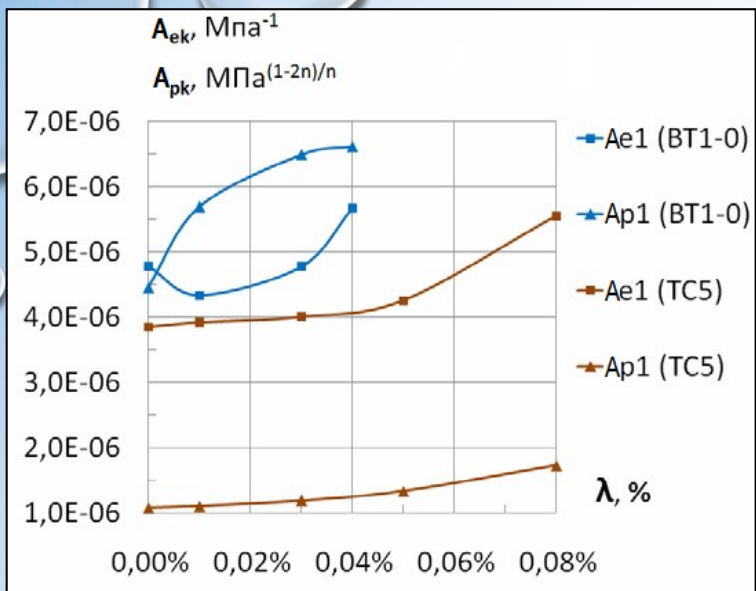
для сплава ТС5:

$$V_{ek}(\lambda) = e_{0k} + e_{1k} \cdot \lambda + e_{2k} \cdot \lambda^2 + e_{3k} \cdot \lambda^3; \quad V_{pk}(\lambda) = p_{0k} + p_{1k} \cdot p_{2k} \cdot \lambda^2 + p_{3k} \cdot \lambda^3;$$

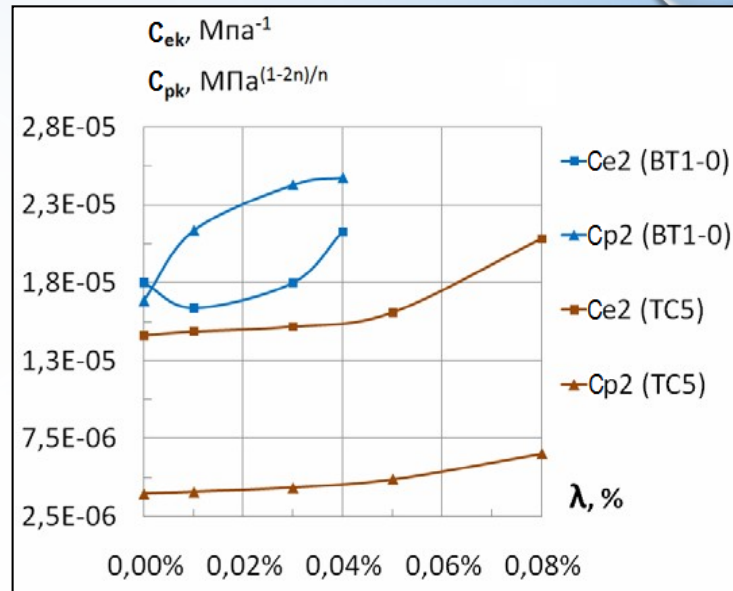
где $A_e(\lambda) = V_{e1}(\lambda)$; $B_e(\lambda) = V_{e3}(\lambda)$; $C_e(\lambda) = V_{e2}(\lambda)$; $D_e(\lambda) = V_{e4}(\lambda)$; $E_e(\lambda) = V_{e5}(\lambda)$;

$A_p(\lambda) = V_{p1}(\lambda)$; $B_p(\lambda) = V_{p3}(\lambda)$; $C_p(\lambda) = V_{p2}(\lambda)$; $D_p(\lambda) = V_{p4}(\lambda)$; $E_p(\lambda) = V_{p5}(\lambda)$,

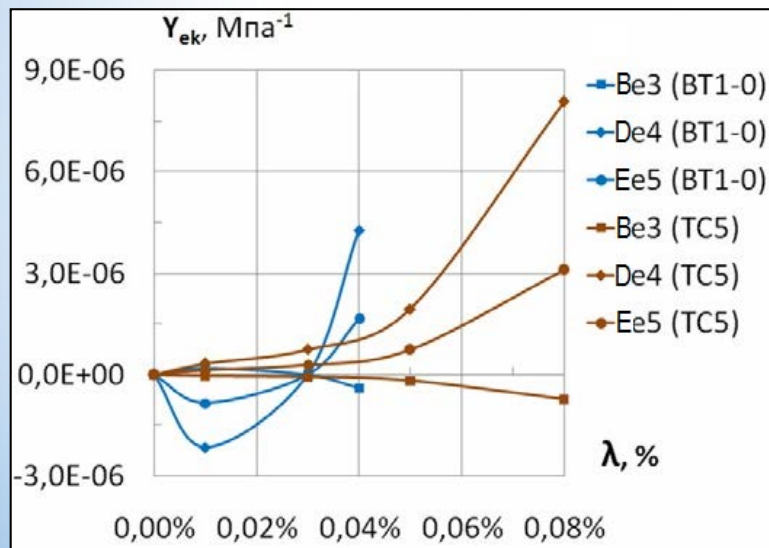
здесь e_{ik}, p_{ik} – коэффициенты полиномов



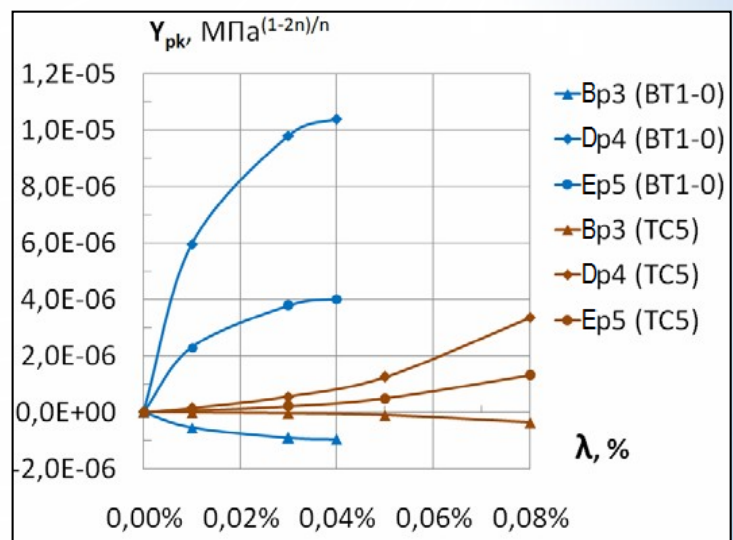
а) зависимости $A_e(\lambda)$ и $A_p(\lambda)$ для сплавов VT1-0 и TC5



б) зависимости $C_e(\lambda)$ и $C_p(\lambda)$ для сплавов VT1-0 и TC5



в) зависимости $B_e(\lambda)$, $D_e(\lambda)$ и $E_e(\lambda)$ для сплавов VT1-0 и TC5, Y_{ek} – значение функции



г) зависимости $B_p(\lambda)$, $D_p(\lambda)$ и $E_p(\lambda)$ для сплавов VT1-0 и TC5, Y_{pk} – значение функции

Рис. 3. – Функциональные зависимости механических характеристик материала

МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССА НАВОДОРОЖИВАНИЯ

Уравнение диффузии запишем в виде:

$$J = -D \text{grad } \lambda = -D \frac{\partial \lambda}{\partial z} \quad (7)$$

Второй закон Фика:

$$(\partial \lambda)_{,t} = D(\partial \lambda)_{,zz} \quad (8)$$

J – плотность потока диффундирующего вещества

D – к-т диффузии для титановых сплавов.

Для сплава ВТ1-0:

$$D = 5,7 \cdot 10^{-3} \text{ см}^2 / \text{с}$$

Для сплава ТС5:

$$D = 1,94 \cdot 10^{-5} \text{ см}^2 / \text{с}$$

Решение уравнения диффузии:

$$\lambda(z, t) = \lambda_1 + (\lambda_2 - \lambda_1)z/h + (2/\pi) \sum_{i=1}^{\infty} \sin(i \cdot \pi \cdot z/h) \exp(-F_0 \pi^2 i^2) \times \\ \times [\lambda_2 \cos(i \cdot \pi) - \lambda_1] / i \quad (9)$$

Краевые условия для воздействия среды со стороны, свободной от силового нагружения, представлены следующим образом:

$$\lambda(z, 0) = 0 \quad (10)$$

$F_0 = Dt/h^2$ – число Фурье,

λ_1, λ_2 – краевые условия

$$\lambda(-h/2, t) = 0 = \lambda_1$$

$$\lambda(+h/2, t) = \lambda_{\infty} = \lambda_2$$

МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССА НАВОДОРОЖИВАНИЯ

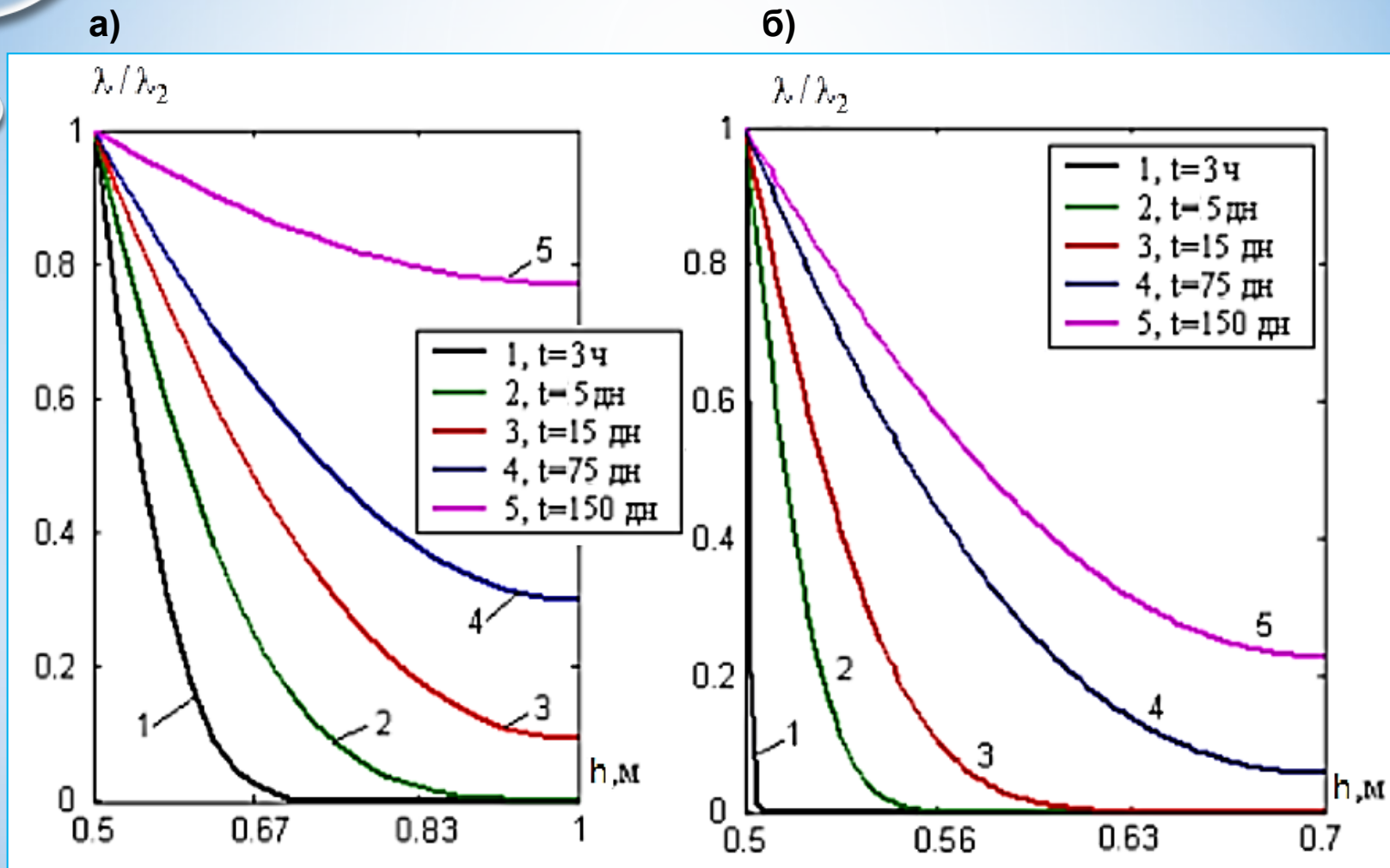
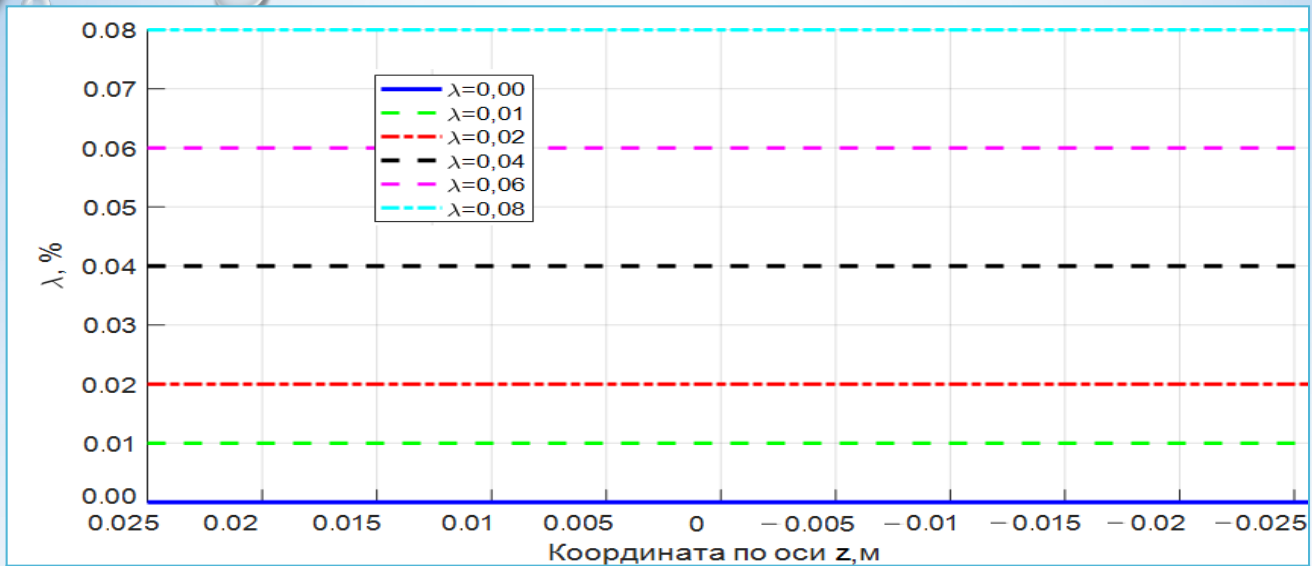


Рис.4. – Изменение уровня водородонасыщения в разные моменты времени при воздействии среды изнутри:

- а) для сферической оболочки толщиной $h = 0,5 \text{ м}$ из сплава VT1-0;
- б) для цилиндрической оболочки толщиной $h = 0,2 \text{ м}$ из сплава TC5

МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССА НАВОДОРОЖИВАНИЯ

а)



б)

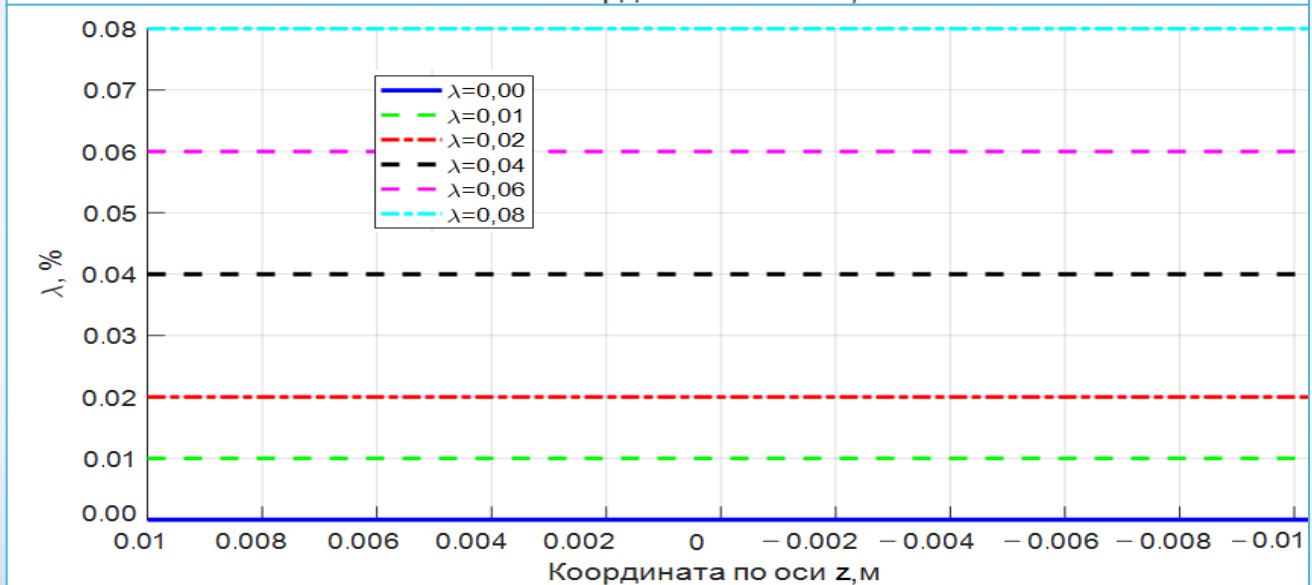


Рис.5. – Равновесная концентрация среды по всей толщине:
а) для сферической оболочки толщиной $h = 0,5$ м из сплава ВТ1-0;
б) для цилиндрической оболочки толщиной $h = 0,2$ м из сплава ТС5

УСЛОВИЯ ПЛАСТИЧНОСТИ И ПРОЧНОСТИ

$$F(\sigma_{ij}, \lambda) = \tau \cdot f(\xi, \lambda) = k_{\tau}(\lambda) \quad (11)$$

$$\tau = \sqrt{S_{ij}S_{ij}}/3$$

$$S_{ij} = \sigma_{ij} - \delta_{ij}\sigma$$

$$\sigma = \sigma_{ij}\delta_{ij}/3$$

$$\eta = \sin \psi = \tau/S_0$$

$$\xi = \cos \psi = \sigma/S_0$$

$$S_0 = \sqrt{\sigma^2 + \tau^2}$$

$$f(\xi, \lambda)$$

$$k_{\tau}(\lambda) = \sqrt{2/3}\tau_s(\lambda)$$

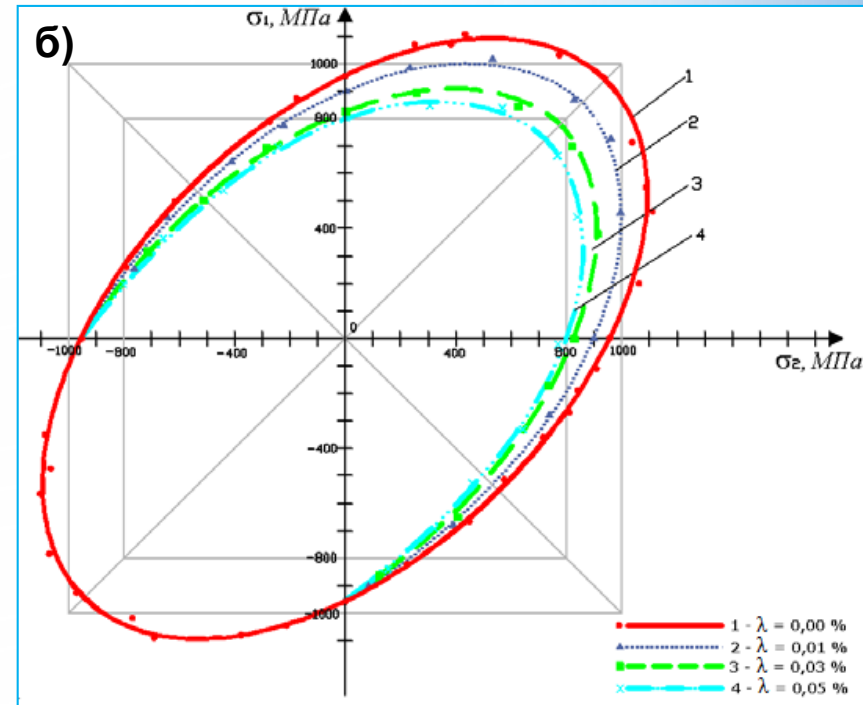
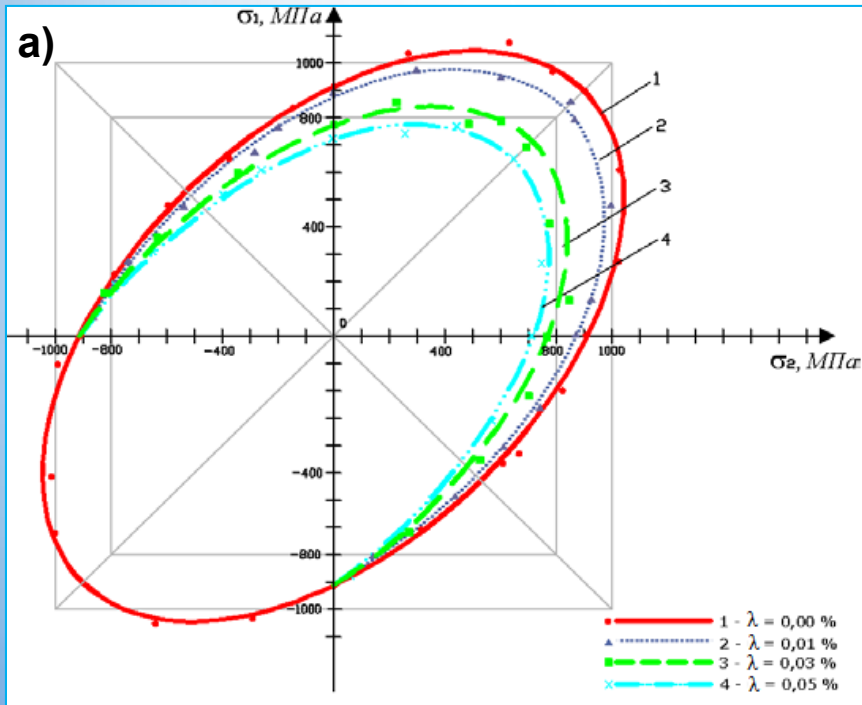
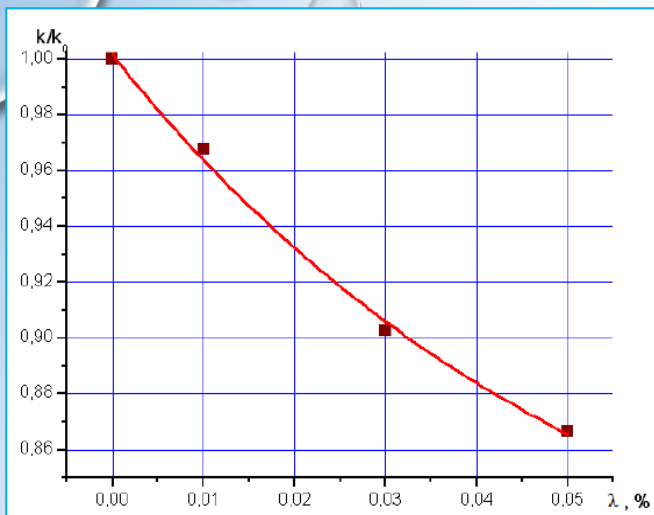


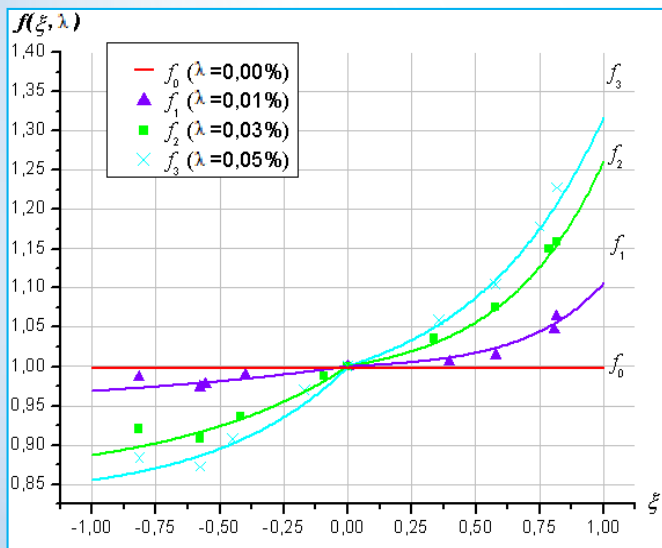
Рис. 6. – Диаграмма пластичности при плоском напряженном состоянии и различных уровнях наводороживания: а) сплава ТС5; б) для сплава ВТ1-0.

УСЛОВИЯ ПЛАСТИЧНОСТИ И ПРОЧНОСТИ

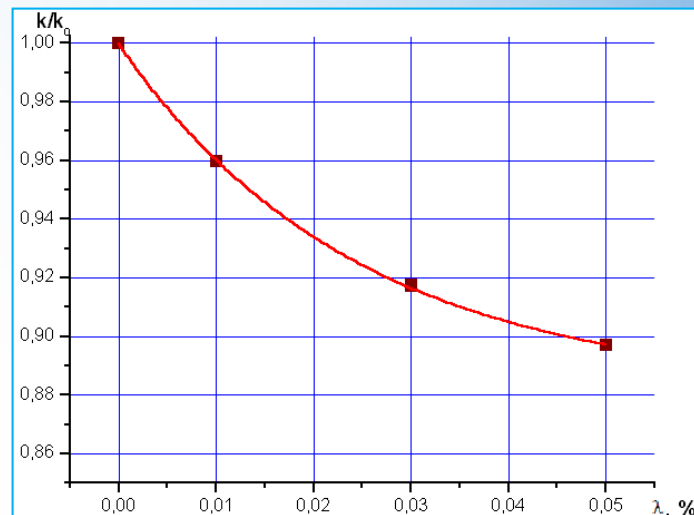
а)



б)



а)



б)

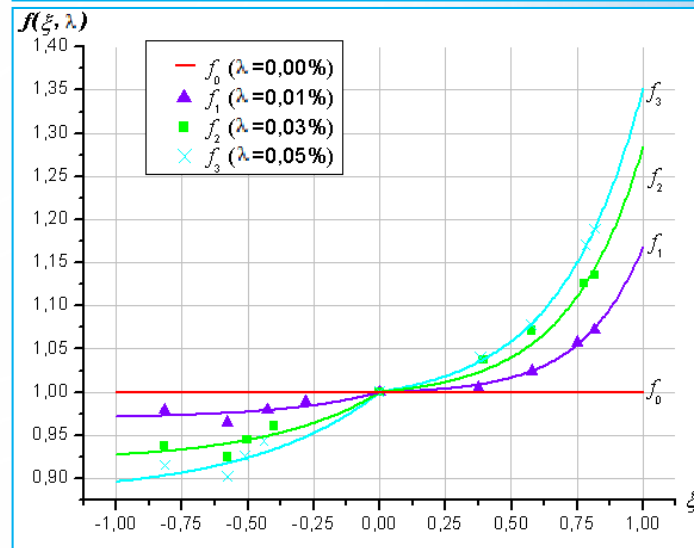


Рис. 7. – а) зависимость $k_\tau(\lambda)$ от концентрации водорода
б) зависимость функции вида напряженного состояния для сплава TC5

Рис. 8. – а) зависимость $k_\tau(\lambda)$ от концентрации водорода
б) зависимость функции вида напряженного состояния для сплава VT1-0

$$k_\tau(\lambda) = k_0(B_1 + B_2 e^{-C/B_0})$$

$$f(\xi, \lambda) = a_1(\lambda) + a_2(\lambda) \cdot e^{a_3(\lambda)\xi}$$

$$f(\xi, \lambda) = b_1(\lambda) + b_2(\lambda) \cdot e^{b_3(\lambda)\xi}$$

РАЗДЕЛ III

МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССА НЕЛИНЕЙНОГО ДЕФОРМИРОВАНИЯ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ В УСЛОВИЯХ ВОДОРОДОСОДЕРЖАЩЕЙ СРЕДЫ

Применим методику расчета МКР нелинейно-упругой полой сферической оболочки круглой в плане. Для ее расчета необходимо:

1. Провести анализ экспериментов на одноосное растяжение (сжатие) образцов из данного материала, на основе которых построена опытная кривая «напряжение-деформация»
2. Выбрать аналитическую модель описания зависимости «напряжение-деформация» и определить величины аналитических коэффициентов.
3. Провести расчет конкретной оболочки с помощью МКР.

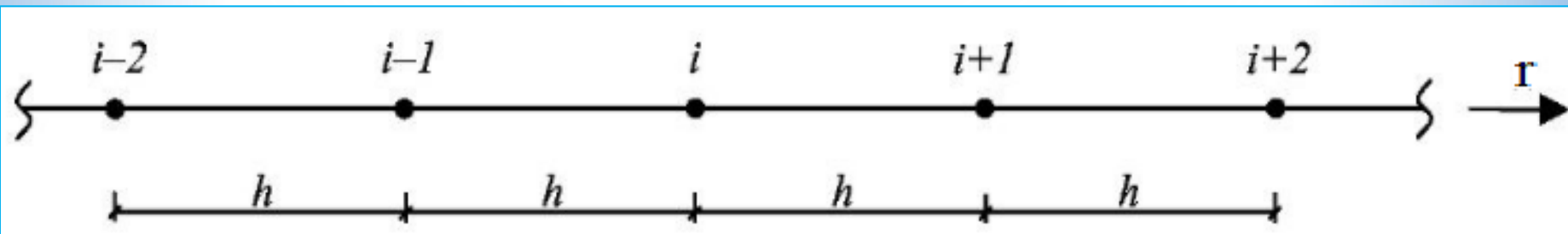
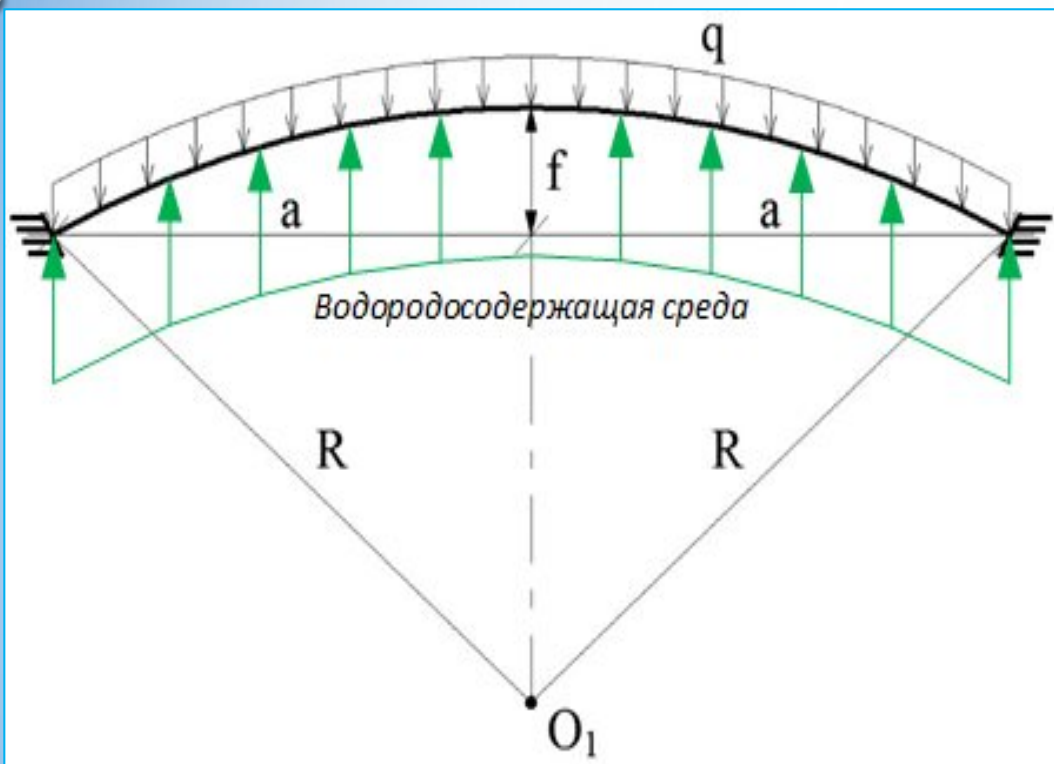


Рис. 9. – Сетка МКР для полой сферической оболочки

ПРИМЕНЕНИЕ МЕТОДА КОНЕЧНЫХ РАЗНОСТЕЙ К РЕШЕНИЮ ЗАДАЧ НЕЛИНЕЙНОГО ДЕФОРМИРОВАНИЯ ОБОЛОЧЕК В УСЛОВИЯХ ВОЗДЕЙСТВИЯ ВОДОРОДА



$R = 3 \text{ м}$, – радиус кривизны оболочки

$f = 0,3 \text{ м}$, – стрела подъема

$a = 1,5 \text{ м}$, – радиус контура в плане

$h = 0,05 \text{ м}$. – толщина оболочки

$R_1 = R_2 = R$, $k_1 = k_2 = k = 1/R$

$q_1 = 1 \text{ МПа}$

$\lambda = f(z, t)$

$q_2 = 2 \text{ МПа}$

$\lambda_1 = 0,00\%$

$q_3 = 3 \text{ МПа}$

$\lambda_2 = 0,01\%$ $\lambda_5 = 0,06\%$

$q_4 = 4 \text{ МПа}$

$\lambda_3 = 0,02\%$ $\lambda_6 = 0,08\%$

$q_5 = 5 \text{ МПа}$

$\lambda_4 = 0,04\%$

Рис. 10. – Схема сферической оболочки

Гипотезы Кирхгофа-Лява:

1. Нормаль к срединной плоскости после деформации остается перпендикулярной к деформированной срединной поверхности;
2. При определении параметров напряженного состояния влиянием нормальных напряжений σ_z можно пренебречь.

ОСНОВНЫЕ ГИПОТЕЗЫ ДЛЯ РАСЧЕТА ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

Геометрические зависимости:

$$\varepsilon_r = u_{,r} - kW + 0,5(w_{,r})^2;$$

$$\varepsilon_\theta = \frac{u}{r} - kW;$$

– компоненты деформации в срединной поверхности

$$\chi_r = -w_{,rr};$$

$$\chi_\theta = -\frac{w_{,r}}{r};$$

– компоненты изгибной деформации

(12)

$$e_r = \varepsilon_r + z\chi_r;$$

$$e_\theta = \varepsilon_\theta + z\chi_\theta$$

– компоненты деформации точки, отстоящей на расстоянии z от срединной поверхности

Зависимость деформаций от напряжений:

$$\begin{Bmatrix} e_r \\ e_\theta \end{Bmatrix} = [A] \begin{Bmatrix} \sigma_r \\ \sigma_\theta \end{Bmatrix};$$

$$[A] = \begin{bmatrix} A_{11}(\lambda) & A_{12}(\lambda) \\ A_{21}(\lambda) & A_{22}(\lambda) \end{bmatrix}.$$

(13)

Зависимость напряжений от деформаций:

$$\begin{Bmatrix} \sigma_r \\ \sigma_\theta \end{Bmatrix} = [B] \begin{Bmatrix} e_r \\ e_\theta \end{Bmatrix};$$

$$[B] = \begin{bmatrix} B_{11}(\lambda) & B_{12}(\lambda) \\ B_{21}(\lambda) & B_{22}(\lambda) \end{bmatrix},$$

(14)

ВЫВОД СИСТЕМЫ РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

Учитывая осевую симметрию поставленной задачи, уравнения равновесия оболочки запишем в следующем виде:

$$M_{r,rr} - M_{\theta,r}/r + 2M_{r,r}/r + k(N_r + N_{\theta}) + N_r w_{,rr} = -q;$$

$$N_{r,r} + (N_r - N_{\theta})/r - k[M_{r,r} + (M_r - M_{\theta})/r] = 0. \quad (15)$$

Усилия и моменты:

$$N_r = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_r dz;$$

$$N_{\theta} = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{\theta} dz;$$

$$M_r = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_r z dz;$$

$$M_{\theta} = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{\theta} z dz. \quad (16)$$

Моменты и усилия через компоненты деформаций срединной поверхности:

$$N_r = K_{11}(\lambda)\varepsilon_r + K_{12}(\lambda)\varepsilon_{\theta} + P_{11}(\lambda)\chi_r + P_{12}(\lambda)\chi_{\theta}$$

$$N_{\theta} = K_{12}(\lambda)\varepsilon_r + K_{22}(\lambda)\varepsilon_{\theta} + P_{21}(\lambda)\chi_r + P_{22}(\lambda)\chi_{\theta};$$

$$M_r = P_{11}(\lambda)\varepsilon_r + P_{12}(\lambda)\varepsilon_{\theta} + D_{11}(\lambda)\chi_r + D_{12}(\lambda)\chi_{\theta}; \quad (17)$$

$$M_{\theta} = P_{12}(\lambda)\varepsilon_r + P_{22}(\lambda)\varepsilon_{\theta} + D_{21}(\lambda)\chi_r + D_{22}(\lambda)\chi_{\theta}$$

$$K_{ij} = \int_{-h/2}^{h/2} B_{ij}(\lambda) dz$$

$$P_{ij} = \int_{-h/2}^{h/2} B_{ij}(\lambda) z dz$$

$$D_{ij} = \int_{-h/2}^{h/2} B_{ij}(\lambda) z^2 dz$$

СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

$$\begin{aligned}
 & 2r^2 D_{12}(\lambda)_{,rr} w_{,r} + 2r^2 D_{12}(\lambda)_{,r} w_{,rr} - 2r^2 P_{12}(\lambda)_{,rr} u - 2r^2 P_{12}(\lambda)_{,r} u_{,r} + 2r P_{22}(\lambda)_{,r} u + 2r P_{22}(\lambda) u_{,r} - 2P_{22}(\lambda) u - \\
 & - 2r D_{22}(\lambda)_{,r} w_{,r} - 2r D_{22}(\lambda) w_{,rr} + 2D_{22}(\lambda) w_{,r} - 4r^2 P_{11}(\lambda)_{,r} u_{,r} - 4r^2 P_{11}(\lambda) u_{,rr} + 4r^2 D_{11}(\lambda)_{,r} w_{,rr} + \\
 & + 4r^2 D_{11}(\lambda) w_{,rrr} - 2r^3 P_{11}(\lambda)_{,rr} u_{,r} - 4r^3 P_{11}(\lambda)_{,r} u_{,rr} - 2r^3 P_{11}(\lambda) u_{,rrr} + 2r^3 P_{11}(\lambda) (w_{,rr})^2 + 2r^3 D_{11}(\lambda)_{,rr} w_{,rr} + \\
 & + 4r^3 D_{11}(\lambda)_{,r} w_{,rrr} + 2r^3 D_{11}(\lambda) w_{,rrrr} - 2r^3 k K_{11}(\lambda) (w_{,r})^2 - 2r^3 P_{11}(\lambda) u_{,rrr} + 2r^3 P_{11}(\lambda) (w_{,rr})^2 + 2r^3 D_{11}(\lambda)_{,rr} w_{,rr} + \\
 & - 2r^3 k K_{12}(\lambda) w_{,r} + 2r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) k w - 2r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) w_{,r} + 2r^3 w_{,rr} K_{12}(\lambda) k w + \\
 & + 2r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) k w + 2r^3 w_{,rr} K_{12}(\lambda) k w - 2r^3 k K_{12}(\lambda) u_{,r} + 2r^3 K_{22}(\lambda) k^2 w - 2r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) u_{,r} - 2r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) u_{,r} - \\
 & - r^3 w_{,rr} K_{11}(\lambda) w_{,r}^2 - 4r^2 P_{11}(\lambda) w_{,r} w_{,rr} - 2r^2 k K_{12}(\lambda) u - 2r^2 k K_{22}(\lambda) u - 2r^2 w_{,r} K_{12}(\lambda) u + \tag{18} \\
 & + 2r^2 w_{,rr} P_{12}(\lambda) w_{,r} - 2r^2 w_{,rr} K_{12}(\lambda) u + 2r^2 P_{12}(\lambda)_{,r} k w + 2r^2 P_{12}(\lambda)_{,r} (w_{,r})^2 + 4r^2 P_{12}(\lambda) k w_{,r} + \\
 & + 2r^2 P_{12}(\lambda) w_{,rr} w_{,r} + 4r^2 P_{12}(\lambda) w_{,r} w_{,rr} - 2r^2 P_{22}(\lambda)_{,r} k w + 4r^2 P_{11}(\lambda)_{,r} k w - 4r^2 P_{11}(\lambda)_{,r} (w_{,r})^2 + \\
 & + 4r^2 P_{11}(\lambda) k w_{,r} - 4r^2 P_{11}(\lambda) w_{,rr} w_{,r} + 2r^3 P_{11}(\lambda)_{,rr} k w - 4r^3 P_{11}(\lambda)_{,r} w_{,rr} w_{,r} - 2r^3 P_{11}(\lambda)_{,rr} (w_{,r})^2 + \\
 & + 4r^3 P_{11}(\lambda)_{,r} k w_{,r} - 4r^3 P_{11}(\lambda)_{,r} w_{,r} w_{,rr} + 4r^3 P_{11}(\lambda) k w_{,rr} - 2r^3 P_{11}(\lambda) w_{,rrr} w_{,r} - 2r^3 (P_{11}(\lambda) w_{,rr})^2 - \\
 & - 2r^3 P_{11}(\lambda) w_{,r} w_{,rrr} + 2r^3 P_{12}(\lambda)_{,rr} k w + 4r^3 P_{12}(\lambda)_{,r} k w_{,r} + 4r^3 P_{12}(\lambda) k w_{,rr} - 2r^3 k K_{11}(\lambda) u_{,r} + \\
 & + 2r^3 K_{11}(\lambda) k^2 w + 4r^3 K_{12}(\lambda) k^2 w = 2r^3 q
 \end{aligned}$$

СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

$$\begin{aligned}
 & r^2(kD_{11}(\lambda) - P_{11}(\lambda))w_{,rr} - (rP_{11}(\lambda)_{,r} - krD_{11}(\lambda)_{,r} + r(kP_{11}(\lambda) - K_{11}(\lambda))w_{,r} - \\
 & \quad - kD_{11}(\lambda) + P_{11}(\lambda))rw_{,rr} - r^2(kP_{11}(\lambda) - K_{11}(\lambda))u_{,rr} - \\
 & - \delta w_{,r} r^2(kP_{11}(\lambda) - K_{11}(\lambda))w_{,rr} + [(kr^2P_{11}(\lambda)_{,r} - r^2) \cdot (kw - (w_{,r})^2 - \delta u_{,r})]K_{11}(\lambda)_{,r} + \\
 & \quad + r(-w_{,r} + k(krw - u))P_{12}(\lambda)_{,r} + (-kr^2w + ru)K_{12}(\lambda)_{,r} + w_{,r}D_{12}(\lambda)_{,r}kr - \quad (18) \\
 & \quad - r(kP_{11}(\lambda) - kP_{12}(\lambda) - K_{11}(\lambda) + K_{12}(\lambda))w_{,r} + k^2P_{11}(\lambda)r^2 + \\
 & \quad + k^2P_{12}(\lambda)r^2 - kr^2K_{11}(\lambda) - kr^2K_{12}(\lambda) - kD_{22}(\lambda) + P_{22}(\lambda)w_{,r} - \\
 & - r(kP_{11}(\lambda) - K_{11}(\lambda))u_{,r} + wP_{11}(\lambda)k^2r - wK_{11}(\lambda)kr - (krw - u)(kP_{22}(\lambda) - K_{22}(\lambda)) = 0
 \end{aligned}$$

Граничные условия:

$$w = 0,$$

$$w_{,r} = 0,$$

$$u = 0$$

$$\overline{\delta F_k} = \alpha \overline{\delta F_k^{(1)}} + (1 - \alpha) \overline{\delta F_k^{(2)}} \quad (19)$$

$\overline{\delta F_k}$ – приращение искоемых углов поворота и перемещений

$\overline{\delta F_k^{(1)}}$ и $\overline{\delta F_k^{(2)}}$ – величины на 1-м и 2-м шагах «вилки» двухшагового метода

$0 \leq \alpha \leq 1$ – численный параметр, определяющий положение уточненного решения внутри «вилки»

СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ В ЛИНЕАРИЗОВАННОЙ ФОРМЕ

$$\begin{aligned}
 & 2r^2 D_{12,rr} \delta w_{,r} + 2r^2 D_{12,r} \delta w_{,rr} - 2r^2 P_{12,rr} \delta u - 2r^2 P_{12,r} \delta u_{,r} + 2r P_{22,r} \delta u + 2r P_{22} \delta u_{,r} - 2 P_{22} \delta u - \\
 & - 2r D_{22,r} \delta w_{,r} - 2r D_{22} \delta w_{,rr} + 2 D_{22} \delta w_{,r} - 4r^2 P_{11,r} \delta u_{,r} - 4r^2 P_{11} \delta u_{,rr} + 4r^2 D_{11,r} \delta w_{,rr} + \\
 & + 4r^2 D_{11} \delta w_{,rrr} - 2r^3 P_{11,rr} \delta u_{,r} - 4r^3 P_{11,r} \delta u_{,rr} - 2r^3 P_{11} \delta u_{,rrr} + 2r^3 P_{11} (\delta w_{,rr})^2 + 2r^3 D_{11,rr} \delta w_{,rr} + \\
 & + 4r^3 D_{11,r} \delta w_{,rrr} + 2r^3 D_{11} \delta w_{,rrrr} - 2r^3 k K_{11} w_{,r} \delta w_{,r} - 2r^3 P_{11} \delta u_{,rrr} + 2r^3 P_{11} (\delta w_{,rr})^2 + 2r^3 D_{11,rr} \delta w_{,rr} - \\
 & - 2r^3 k K_{12} w_{,r} \delta w_{,r} + 2r^3 \delta w_{,rr} K_{11} k \delta w - 2r^3 \delta w_{,rr} K_{11} w_{,r} \delta w_{,r} + 2r^3 \delta w_{,rr} K_{12} k \delta w + \\
 & + 2r^3 \delta w_{,rr} K_{11} k w + 2r^3 \delta w_{,rr} K_{12} k w - 2r^3 k K_{12} \delta u_{,r} + \\
 & + 2r^3 K_{22} k^2 \delta w - 2r^3 \delta w_{,rr} K_{11} \delta u_{,r} - 2r^3 \delta w_{,rr} K_{11} u_{,r} - \\
 & - r^3 \delta w_{,rr} K_{11} w_{,r}^2 - 4r^2 P_{11} w_{,r} \delta w_{,rr} - 2r^2 k K_{12} \delta u - 2r^2 k K_{22} \delta u - 2r^2 \delta w_{,rr} K_{12} \delta u + \\
 & + 2r^2 \delta w_{,rr} P_{12} \delta w_{,r} - 2r^2 \delta w_{,rr} K_{12} u + 2r^2 P_{12,r} k \delta w + 2r^2 P_{12,r} w_{,r} \delta w_{,r} + 4r^2 P_{12} k \delta w_{,r} + \\
 & + 2r^2 P_{12} w_{,rr} \delta w_{,r} + 4r^2 P_{12} w_{,r} \delta w_{,rr} - 2r^2 P_{22,r} k \delta w + 4r^2 P_{11,r} k \delta w - 4r^2 P_{11,r} w_{,r} \delta w_{,r} + \\
 & + 4r^2 P_{11} k \delta w_{,r} - 4r^2 P_{11} w_{,rr} \delta w_{,r} + 2r^3 P_{11,rr} k \delta w - 4r^3 P_{11,r} w_{,rr} \delta w_{,r} - 2r^3 P_{11,rr} w_{,r} \delta w_{,r} + \\
 & + 4r^3 P_{11,r} k \delta w_{,r} - 4r^3 P_{11,r} w_{,r} \delta w_{,rr} + 4r^3 P_{11} k \delta w_{,rr} - 2r^3 P_{11} w_{,rrr} \delta w_{,r} - 2r^3 P_{11} w_{,rr} \delta w_{,rr} - \\
 & - 2r^3 P_{11} w_{,r} \delta w_{,rrr} + 2r^3 P_{12,rr} k \delta w + 4r^3 P_{12,r} k \delta w_{,r} + 4r^3 P_{12} k \delta w_{,rr} - 2r^3 k K_{11} \delta u_{,r} + \\
 & + 2r^3 K_{11} k^2 \delta w + 4r^3 K_{12} k^2 \delta w = 2r^3 \delta q
 \end{aligned}
 \tag{20}$$

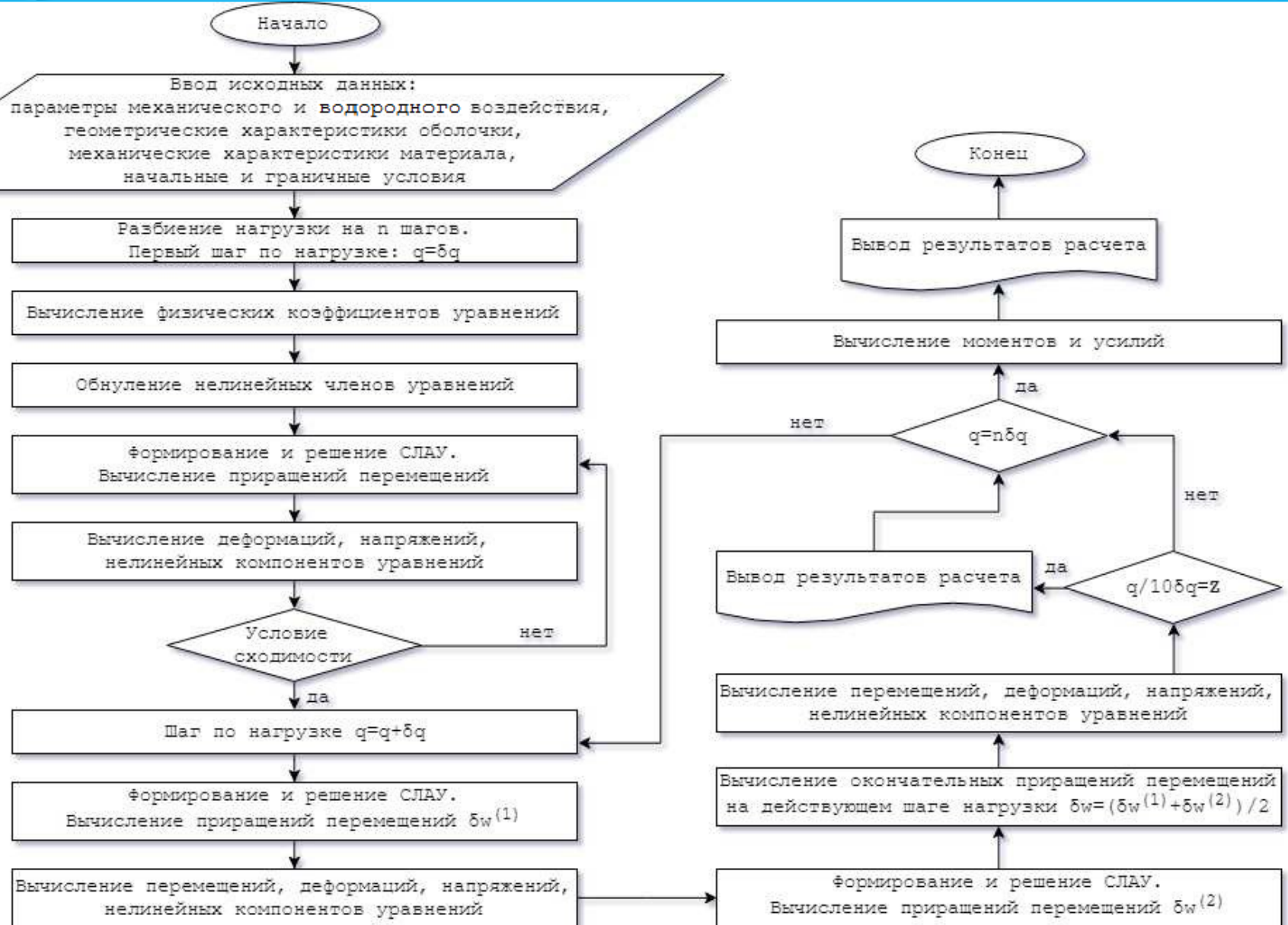
СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ ПОЛОГОЙ СФЕРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ В ЛИНЕАРИЗОВАННОЙ ФОРМЕ

$$\begin{aligned}
 & r^2(kD_{11} - P_{11})\delta w_{,rr} - (rP_{11,r} - krD_{11,r} + r(kP_{11} - K_{11})w_{,r} - kD_{11} + P_{11})r\delta w_{,r} - r^2(kP_{11} - K_{11})\delta u_{,r} - \\
 & - \delta w_{,r} r^2(kP_{11} - K_{11})w_{,r} + kr^2(k\delta w - w_{,r} \delta w_{,r} - \delta u_{,r})P_{11,r} - r^2(k\delta w - w_{,r} \delta w_{,r} - \delta u_{,r})K_{11,r} + \\
 & + r(-\delta w_{,r} + k(kr\delta w - \delta u))P_{12,r} + (-kr^2\delta w + r\delta u)K_{12,r} + \delta w_{,r} D_{12,r} kr + \quad (20) \\
 & + (-r(kP_{11} - kP_{12} - K_{11} + K_{12})w_{,r} + k^2P_{11}r^2 + k^2P_{12}r^2 - kr^2K_{11} - kr^2K_{12} - kD_{22} + P_{22})\delta w_{,r} - \\
 & - r(kP_{11} - K_{11})\delta u_{,r} + \delta w P_{11} k^2 r - \delta w K_{11} kr - (kr\delta w - \delta u)(kP_{22} - K_{22}) = 0
 \end{aligned}$$

Граничные условия в линеаризованной форме:

$$\boxed{\delta w = 0}, \quad \boxed{\delta w_{,r} = 0}, \quad \boxed{\delta u = 0}$$

АЛГОРИТМ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ



РАЗДЕЛ IV

МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ ДЕФОРМИРОВАНИЯ КРУГОВОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

$$q_1 = 6 \text{ МПа}$$

$$q_2 = 12 \text{ МПа}$$

$$q_3 = 18 \text{ МПа}$$

$$q_4 = 23 \text{ МПа}$$

$$q_5 = 28 \text{ МПа}$$

$$\lambda = f(z, t)$$

$$\lambda_1 = 0,00\%$$

$$\lambda_2 = 0,01\%$$

$$\lambda_3 = 0,02\%$$

$$\lambda_4 = 0,04\%$$

$$\lambda_5 = 0,06\%$$

$$\lambda_6 = 0,08\%$$

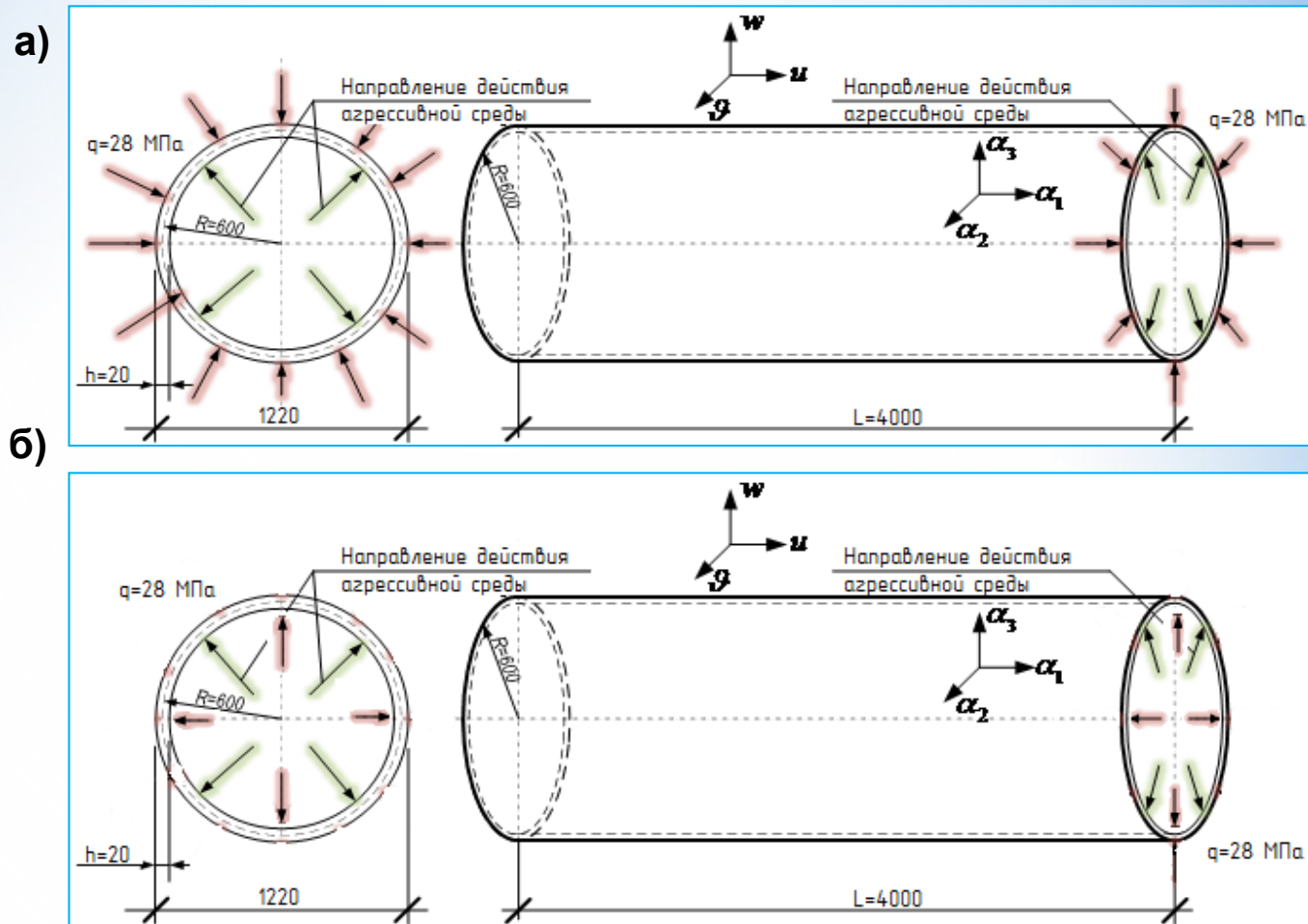


Рис. 19. – Расчетная схема цилиндрической оболочки: а) внешняя равномерно распределенная нагрузка q и водородосодержащая среда, действующая изнутри; б) внутренняя равномерно распределенная нагрузка q и водородосодержащая среда, действующие изнутри

ОСНОВНЫЕ ГИПОТЕЗЫ ДЛЯ РАСЧЕТА КРУГОВОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

Геометрические зависимости:

$$\varepsilon_1 = u_{,1} + 0,5(w_{,11})^2$$

$$\varepsilon_\theta = kw$$

– компоненты деформации в срединной поверхности

$$\chi_1 = -w_{,11};$$

– изгибная деформация

(24)

$$e_1 = \varepsilon_1 + z\chi_1;$$

$$e_\theta = \varepsilon_\theta$$

– компоненты деформации точки, отстоящей на расстоянии z от срединной поверхности

ВЫВОД СИСТЕМЫ РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ КРУГОВОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

$$N_{1,1} = 0$$

$$Q_{1,1} - kN_\theta + q = 0$$

(25)

Моменты и усилия через компоненты деформаций срединной поверхности:

$$N_1 = K_{11}(\lambda)\varepsilon_1 + K_{12}(\lambda)\varepsilon_\theta + P_{11}(\lambda)\chi_1$$

$$N_\theta = K_{12}(\lambda)\varepsilon_1 + K_{22}(\lambda)\varepsilon_\theta + P_{21}(\lambda)\chi_1$$

$$M_1 = P_{11}(\lambda)\varepsilon_1 + P_{12}(\lambda)\varepsilon_\theta + D_{11}(\lambda)\chi_1$$

(26)

СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ КРУГОВОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ

$$K_{11}(\lambda)_{,1} (u_{,1} + 0,5(w_{,11})^2) + K_{11}(\lambda)(u_{,11} + w_{,11}) + K_{12}(\lambda)_{,1} kw + K_{12}(\lambda)kw_{,1} - P_{11}(\lambda)_{,1} w_{,11} - P_{11}(\lambda)w_{,111} = 0 \quad (27)$$

$$P_{11}(\lambda)_{,11} (u_{,1} + 0,5(w_{,11})^2) + P_{11}(\lambda)_{,1} (u_{,11} + w_{,11}) + P_{11}(\lambda)_{,1} (u_{,11} + w_{,11}) + P_{11}(\lambda)(u_{,111} + w_{,111}) + P_{12}(\lambda)_{,11} kw + P_{12}(\lambda)_{,1} kw_{,1} + P_{12}(\lambda)_{,1} kw_{,1} + P_{12}(\lambda)kw_{,11} - D_{11}(\lambda)_{,11} w_{,11} - 2D_{11}(\lambda)_{,1} w_{,111} - D_{11}(\lambda)w_{,1111} - k[K_{12}(\lambda)(u_{,1} + 0,5(w_{,11})^2) + K_{22}(\lambda)kw - P_{21}(\lambda)w_{,11}] + q = 0$$

Граничные условия на торце цилиндра с координатой $L = 0$ м и $L = 4$ м :

$$w = 0,$$

$$w_{,1} = 0,$$

$$u = 0$$

СИСТЕМА РАЗРЕШАЮЩИХ УРАВНЕНИЙ КРУГОВОЙ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЙ ОБОЛОЧКИ В ЛИНЕАРИЗОВАННОЙ ФОРМЕ

$$K_{11}(\lambda)_{,1} (\delta u_{,1} + w_{,1} \delta w_{,1}) + K_{11}(\lambda) (\delta u_{,11} + w_{,11} \delta w_{,1} + w_{,1} \delta w_{,11}) + K_{12}(\lambda)_{,1} k \delta w +$$

$$+ K_{12}(\lambda) k \delta w_{,1} - P_{11}(\lambda)_{,1} \delta w_{,11} - P_{11}(\lambda) \delta w_{,111} = 0 \quad (28)$$

$$P_{11}(\lambda)_{,11} (\delta u_{,1} + w_{,1} \delta w_{,1}) + 2P_{11}(\lambda)_{,1} (\delta u_{,11} + w_{,11} \delta w_{,1} + w_{,1} \delta w_{,11}) +$$

$$+ P_{11}(\lambda) (\delta u_{,111} + w_{,111} \delta w_{,1} + 2w_{,11} \delta w_{,11} + w_{,1} \delta w_{,111}) + P_{12}(\lambda)_{,11} k \delta w + 2P_{12}(\lambda)_{,1} k \delta w_{,1} +$$

$$+ P_{12} k \delta w_{,11} - D_{11}(\lambda)_{,11} \delta w_{,11} - 2D_{11}(\lambda)_{,1} \delta w_{,111} - D_{11}(\lambda) \delta w_{,1111} -$$

$$- k_2 (K_{12}(\lambda) (\delta u_{,1} + w_{,1} \delta w_{,1}) + K_{22}(\lambda) k \delta w - P_{12}(\lambda) \delta w_{,11}) + \delta q = 0$$

Граничные условия в линеаризованной форме на торце цилиндра с координатой $L = 0$ м и $L = 4$ м :

$$\delta w = 0$$

$$\delta w_{,1} = 0$$

$$\delta u = 0$$

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

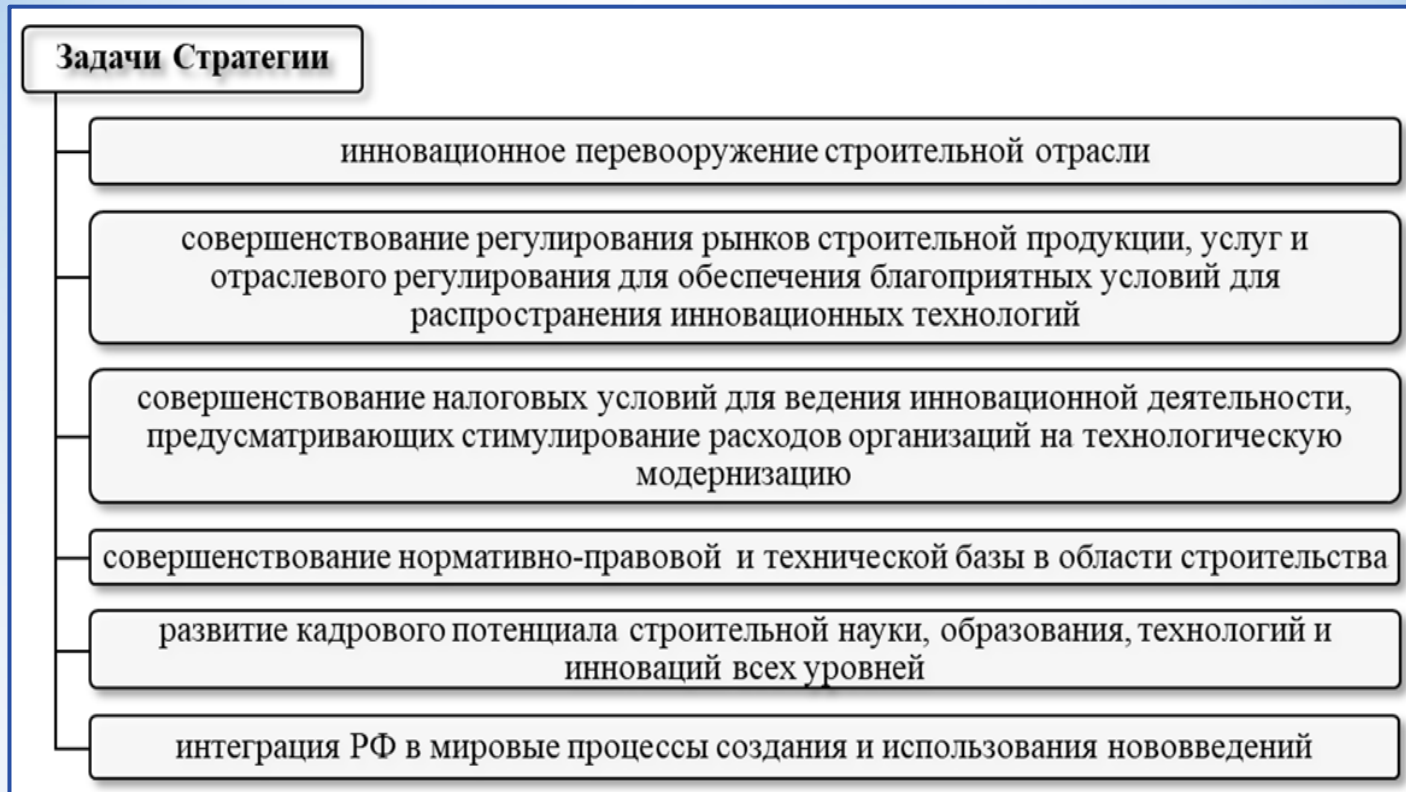


Рис. 2. Задачи Стратегии инновационного развития строительной отрасли Российской Федерации на период до 2030 г.

Развитие новаторских идей, современных технологий и продуктов в виде инновационных проектов, нацеленных на выявление и популяризацию достижений в области инноваций в строительстве, является одной из главных задач развития строительной отрасли России. Внедрение современных технологий в строительстве позволит снизить себестоимость строительства, увеличить рентабельность работ, изменить эксплуатационные характеристики зданий и сооружений и повысить их энергетическую эффективность.