

## ОБ ОПТИМАЛЬНЫХ КРУГЛЫХ ПЛАСТИНКАХ

В. Б. ГРИНЕВ, А. П. ФИЛИПШОВ

(Харьков)

Рассматриваются круглые пластинки, оптимальные по объему или значениям собственных частот. Проведено качественное исследование необходимых условий оптимальности в форме принципа максимума [1], полученных в [2]. Найдены формулы, выражающие оптимальную конфигурацию пластинки через переменные состояния. Показано, что постановка рассматриваемых задач оптимизации без ограничений на закон изменения толщины по радиусу является некорректной в случае сплошных пластин.

Приведены примеры расчета оптимальных пластинок методом последовательных приближений.

1. Собственные изгибные колебания пластинки с  $n$  узловыми диаметрами характеризуются формой срединной поверхности  $w(r) \cos(n\theta)$ . В используемой системе координат координата  $z$  направлена по оси симметрии пластинки, а плоскость  $r\theta$  совпадает со срединной плоскостью. Амплитудные значения изгибающих и скручивающего моментов задаются выражениями:

$$\begin{aligned} M_r &= -D \left[ \frac{d^2 w}{dr^2} + \nu \left( \frac{1}{r} \frac{dw}{dr} - \frac{n^2}{r^2} w \right) \right] \\ M_\theta &= -D \left[ \frac{1}{r} \frac{dw}{dr} w - \frac{n^2}{r^2} + \nu \frac{d^2 w}{dr^2} \right] \\ H &= D(1-\nu)n \frac{d}{dr} \left( \frac{w}{r} \right) \quad D = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \end{aligned}$$

Здесь  $E$ ,  $\nu$  — модуль упругости и коэффициент Пуассона;  $h(r)$  — закон изменения толщины пластинки по радиусу (конфигурация);  $r \in [r_1, r_2]$ ,  $r_1$ ,  $r_2$  — радиусы внутреннего отверстия и внешнего контура. Дифференциальное уравнение равновесия имеет вид

$$\frac{d^2(rM_r)}{dr^2} - \frac{2n}{r} \frac{d(rH)}{dr} - \frac{n^2}{r} M_\theta - \frac{dM_\theta}{dr} + \rho h p^2 w = 0$$

где  $\rho$  — масса единицы объема материала,  $p$  — частота.

Введем новые переменные

$$\varphi = \frac{dw}{dr}, \quad M = rM_r, \quad Q = \frac{dM}{dr} - 2nH - M_\theta$$

Тогда колебания пластинки могут быть описаны системой дифференциальных уравнений первого порядка

$$\frac{dw}{dr} = \varphi, \quad \frac{d\varphi}{dr} = -\frac{M}{rD} - \frac{\nu}{r} \varphi + \frac{\nu n^2}{r^2} w$$

$$\frac{dM}{dr} = Q + (3+\nu)(1-\nu) \frac{n^2}{r^2} Dw - (1-\nu)(1+\nu+2n^2) \frac{D}{r} \varphi + \frac{\nu}{r} M$$

$$\frac{dQ}{dr} = \left[ (1-\nu)(2+n^2+\nu n^2) \frac{n^2}{r^3} D - \rho h p^2 r \right] w - (1-\nu)(3+\nu) \frac{n^2}{r^2} D \varphi + \frac{\nu n^2}{r^2} M \quad (1.1)$$

с линейными однородными граничными условиями общего вида

$$\alpha_1 w(r_1) + \beta_1 Q(r_1) = 0, \quad \alpha_2 \varphi(r_1) + \beta_2 M(r_1) = 0 \quad (1.2)$$

$$\alpha_3 w(r_2) + \beta_3 Q(r_2) = 0, \quad \alpha_4 \varphi(r_2) + \beta_4 M(r_2) = 0$$

реализующими для различных значений параметров  $\alpha_i$ ,  $\beta_i$  типичные способы закрепления внутреннего и внешнего контура.

Варьируемой будем считать конфигурацию пластинки, изменяющуюся в рамках ограничений

$$h_1(r) \leq h(r) \leq h_2(r) \quad (1.3)$$

имеющих конструктивный или прочностной характер. Собственным частотам сопоставляются формы изгибных колебаний с  $n$  узловыми диаметрами и  $s$  узловыми окружностями. При всевозможных изменениях конфигурации в пределах ограничений (1.3) частоты  $p_{ns}$  меняются в интервалах  $[p_{ns}^-, p_{ns}^+]$ ;  $p_{ns}^-$ ,  $p_{ns}^+$  — минимальное и максимальное значения частоты с рассматриваемой формой колебаний в силу (1.3).

Примем  $p_{ns} \in [p_{ns}^-, p_{ns}^+]$ . В общем случае существует некоторая совокупность конфигураций, для которых  $p_{ns}$  будет собственной частотой для соответствующей формы колебаний. Обозначим символически  $p_{ns} \rightarrow V$  задачу нахождения конфигурации пластинки, сообщающей минимум функционалу

$$J = \lambda \int_{r_1} rh(r) dr \quad (1.4)$$

когда собственная частота  $p_{ns}$  фиксирована. Минимизация функционала качества (1.4) для положительных (отрицательных)  $\lambda$  свидетельствует о минимизации (максимизации) объема пластинки.

Как показано в [2], самосопряженность краевой задачи (1.1), (1.2) при формулировке необходимых условий оптимальности на основе принципа максимума приводит к пропорциональности исходных и сопряженных переменных состояния:  $\psi_w = kQ$ ,  $\psi_\varphi = -kM$ ,  $\psi_m = k\varphi$ ,  $\psi_d = -kw$ , где  $k$  — произвольный множитель. В связи с этим гамильтониан может быть представлен в виде (без учета слагаемых, не зависящих явным образом от варьируемого  $h$ )

$$H = k \left( \frac{a}{h^3} - bh^3 + ch \right) - dh \quad (1.5)$$

$$a = \frac{12(1-\nu^2)M^2}{rE}, \quad c = \rho r p_{ns}^2 w^2, \quad d = \lambda r$$

$$b = \frac{E}{12r(1+\nu)} \left[ (2+n^2+\nu n^2) \frac{n^2}{r^2} w^2 - 2(3+\nu) \frac{n^2}{r} w\varphi + (1+\nu+2n^2)\varphi^2 \right]$$

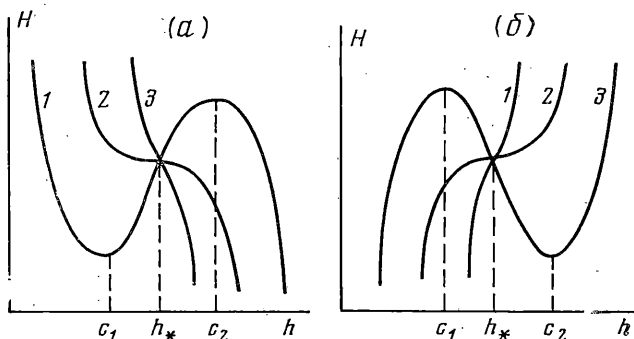
Необходимые условия оптимальности для задачи  $p_{ns} \rightarrow V$  будут представлены краевой задачей (1.1), (1.2), где  $h(r)$  выражается через переменные состояния из условия максимума гамильтониана (1.5).

Учитывая, что значение  $h$ , максимизирующее гамильтониан, не изменяется при умножении  $H$  на произвольное положительное число, можно считать, что параметр  $k$  принимает лишь значения  $+1$ ,  $-1$ ,  $0$ . Далее не-

трудно установить, что  $b \geq 0$ . Первая и вторая производные гамильтониана по  $h$  (рассматриваемому как параметр) имеют вид

$$H'_h = k \left( -\frac{3a}{h^4} - 3bh^2 + c \right) - d, \quad H''_{hh} = k \left( \frac{12a}{h^5} - 6bh \right)$$

Положительный корень уравнения  $H''_{hh} = 0$ ,  $h_* = (2a/b)^{1/4}$ , делит полуось  $(0, \infty)$  на интервалы  $(0, h_*)$ ,  $(h_*, \infty)$ : при  $k = +1$  на первом из них гамильтониан является выпуклой вниз функцией  $h$  ( $H''_{hh} \geq 0$ ), а на втором — выпуклой вверх ( $H''_{hh} \leq 0$ ) (фиг. 1; а); при  $k = -1$  порядок чередования участков выпуклости вверх и вниз меняется на противоположный



Фиг. 1

(фиг. 1, б). Кривые 1 соответствуют  $\lambda < \lambda_*$ ,  $2 - \lambda = \lambda_*$ ,  $3 - \lambda > \lambda_*$ , где  $\lambda_*$  — характерное значение  $\lambda$ , которое свидетельствует о том, что уравнение  $H'_h = 0$  имеет один положительный (кратный) корень, совпадающий с точкой перегиба  $h_*$ . Подставляя  $h_*$  в уравнение  $H'_h = 0$ , определим соответствующее  $\lambda_*$ :

$$\lambda_* = k(c - 9(ab^2/4)^{1/4}) / r$$

Для  $k = +1$  и  $\lambda \geq \lambda_*$  функция  $H(h)$  монотонно убывает, а для  $k = -1$  и  $\lambda \leq \lambda_*$   $H(h)$  монотонно возрастает. При  $k = +1$  и  $\lambda < \lambda_*$ , а также  $k = -1$  и  $\lambda > \lambda_*$  функция  $H(h)$  имеет две точки локального экстремума  $c_1$  и  $c_2$  (фиг. 1).

Преобразуем уравнение  $H'_h(h) = 0$  к стандартному виду

$$y^3 + 3Ay + 2B = 0 \tag{1.6}$$

$$A = -\left(\frac{c - kd}{9b}\right)^2, \quad B = -\left(\frac{c - kd}{9b}\right)^3 + \frac{a}{2b}, \quad y = h^2 - \frac{c - kd}{9b}$$

Данное уравнение будет иметь три вещественных корня при условии  $A < 0$ ,  $B^2 + A^3 \leq 0$ , что эквивалентно соотношению  $\lambda \leq \lambda_*$  при  $k = +1$  и  $\lambda \geq \lambda_*$  при  $k = -1$ . С помощью вспомогательных величин  $q = \text{sign}(B)\sqrt{|A|}$ ,  $\gamma = \arccos(|B|/|A|^{3/2})$  корни уравнения (1.6) выражаются следующим образом:

$$y_1 = 2q \cos(\gamma/3), \quad y_2 = 2q \cos(\pi/2 - \gamma/3), \quad y_3 = 2q \cos(\pi/2 + \gamma/3)$$

Из величин  $z_i = y_i + (c - kd)/9b$  ( $i = \overline{1, 3}$ ) две, которые обозначим  $z_{**}$ ,  $z_{***}$  ( $z_{**} \leq z_{***}$ ), положительны. Точки экстремума гамильтониана  $c_1 = \sqrt{z_{**}}$ ,  $c_2 = \sqrt{z_{***}}$ .

Окончательно конфигурация, максимизирующая гамильтониан, выражается через переменные состояния формулами: при  $k = 0$ ,  $h = h_1$ , если  $\lambda > 0$ , и  $h = h_2$ , если  $\lambda < 0$ ; при  $k = +1$  равенство  $h = h_1$  имеет место для любых  $\lambda \geq \lambda_*$ , а в случае  $\lambda < \lambda_*$ , в зависимости от положения точки экстремума  $c_2$

относительно интервала  $[h_1, h_2]$ , будем иметь ( $h = h_1$ , если  $c_2 < h_1$ )

$$h = \begin{cases} h_1, & H(h_1) \geq H(c_2) \\ c_2, & H(h_1) < H(c_2) \end{cases} \quad c_2 \in [h_1, h_2]$$

$$h = \begin{cases} h_1, & H(h_1) \geq H(h_2) \\ h_2, & H(h_1) < H(h_2) \end{cases} \quad c_2 > h_2$$

при  $k = -1$  равенство  $h = h_2$  выполняется для  $\lambda \leq \lambda_*$ , а при  $\lambda > \lambda_*$  характер конфигурации определяется положением точки  $c_1$  относительно интервала  $[h_1, h_2]$  ( $h = h_2$ , если  $c_1 > h_2$ )

$$h = \begin{cases} c_1, & H(c_1) \geq H(h_2) \\ h_2, & H(c_1) < H(h_2) \end{cases} \quad c_1 \in [h_1, h_2]$$

$$h = \begin{cases} h_1, & H(h_1) \geq H(h_2) \\ h_2, & H(h_1) < H(h_2) \end{cases} \quad c_1 < h_1$$

## 2. Обозначим

$$V^\mp = 2\pi \int_{r_1}^{r_2} r h_{1,2}(r) dr$$

Под  $V \rightarrow p$  (индекс  $ps$  у частоты в дальнейшем опущен для сокращения записей) будем понимать задачу нахождения конфигурации пластинки, сообщающей минимальное или максимальное значение собственной частоте  $p$  при условии, что значение объема  $V \in [V^-, V^+]$  фиксировано.

Решения задач оптимизации  $p \rightarrow V$  и  $V \rightarrow p$  в координатах  $V_p$  образуют замкнутые кривые  $S_p$  и  $S_p$ . Такими же рассуждениями, как и в [2], можно показать, что  $S_p$  и  $S_p$  совпадают и, следовательно, решения данных задач оптимизации на плоскости  $V_p$  будут характеризоваться единой замкнутой кривой  $S$ . Любая точка на кривой  $S$  и соответствующая ей конфигурация могут быть получены как результат решения задачи  $p \rightarrow V$  на основе приведенных выше необходимых условий оптимальности, так и путем решения задачи  $V \rightarrow p$ .

Таким образом задача  $V \rightarrow p$  может быть решена на основе необходимых условий оптимальности для задачи  $p \rightarrow V$  при соответствующих значениях  $k$  и  $\lambda$ . Отметим, что в рамках задачи  $V \rightarrow p$  параметр  $\lambda$  играет роль неопределенного множителя Лагранжа для учета условия постоянства объема; аналогичную функцию относительно собственной частоты в задаче  $p \rightarrow V$  выполняет параметр  $k$ .

Введем обозначения

$$U_1 = \frac{1}{2} \int_{r_1}^{r_2} D \left[ \left( \frac{d^2 w}{dr^2} + \frac{1}{r} \frac{dw}{dr} - \frac{n^2}{r^2} w \right)^2 - \right. \\ \left. - 2(1-\nu) \left\{ \frac{d^2 w}{dr^2} \left( \frac{1}{r} \frac{dw}{dr} - \frac{n^2}{r^2} w \right) - \left[ \frac{d}{dr} \left( \frac{n}{r} w \right) \right]^2 \right\} \right] r dr$$

$$U_2 = \frac{1}{2} \int_{r_1}^{r_2} \left[ \frac{M^2}{rD} + (1-\nu) (2+n^2+\nu n^2) \frac{n^2}{r^3} Dw - \right. \\ \left. - 2(3+\nu) (1-\nu) \frac{n^2}{r^2} Dw\varphi + (1-\nu) (1+\nu+2n^2) \frac{D}{r} \varphi^2 \right] dr$$

$$T = \frac{1}{9} \int_{r_1}^{r_2} \rho p^2 h w^2 dr, \quad U_1 = U_2$$

Величины  $U_1, U_2$  представляют собой различные формы записи амплитудного значения потенциальной энергии, а  $T$  — амплитудное значение

ние кинетической энергии пластинки для рассматриваемой формы колебаний. Для задачи  $V \rightarrow p$  в гамильтониане (1.5) можно опустить последнее слагаемое, записав условие постоянства объема в исходной форме

$$V = 2\pi \int_{r_1}^{r_2} rh \, dr = \text{const} \quad (2.1)$$

Условие максимума гамильтониана для каждого  $r \in [r_1, r_2]$  означает, что на оптимальной конфигурации, подчиняющейся условию (2.1), достигается максимального значения функционала  $L_0 = k(T - U_2 + 2U_c)$ .

Величину

$$U_c = \frac{1}{2} \int_{r_1}^{r_2} \frac{M^2}{rD} \, dr$$

можно трактовать как потенциальную энергию стержня с законом изменения момента инерции поперечного сечения  $I(r) = D(r) / E$ , нагруженного изгибающим моментом  $M(r) / r$ . Переменные состояния находятся из краевой задачи (1.1), (1.2), которая эквивалентна условию стационарности функционала Остроградского — Гамильтона при исследовании собственных частот и форм колебаний  $L = T - U_1$ .

Взаимосвязь вариационных задач для функционалов  $L_0, L$  осуществляется следующим образом: для заданной  $h(r)$  переменные состояния могут быть определены из условия стационарности  $L$ ; при заданных переменных состоянии оптимальная  $h(r)$  находится при выполнении (2.1) из условия максимума  $L_0$ .

Для подобных задач оптимизации стержней  $U_2 = U_c$  и оптимальная конфигурация будет обеспечивать максимум (при  $k = +1$ ) или минимум (при  $k = -1$ ) сумме амплитудных значений кинетической и потенциальной энергии стержня для соответствующей формы колебаний [2].

Для задачи  $p \rightarrow V$  интегральная форма необходимых условий оптимальности состоит в стационарности функционала  $L$ , дополненного условием максимума функционала  $L_1 = L_0 + \lambda V$ .

Для трехслойных пластин симметричного строения при условии, что толщина обкладок  $h(r)$  мала по отношению к общей толщине пластинки, а модуль упругости линейного заполнителя существенно меньше модуля упругости материала обкладок, можно считать  $D = \alpha h$  ( $\alpha$  — постоянная, зависящая от размеров сечения). В рамках задач оптимизации  $p \rightarrow V$ ,  $V \rightarrow p$ , где  $V$  — объем материала обкладок с варьируемой в пределах (1.3) толщиной, гамильтониан имеет вид

$$H = k \left[ \frac{M^2}{r\alpha h} - (1 - \nu^2) \frac{\alpha}{r} h \varphi^2 + \rho h p^2 r w^2 \right] - \lambda r h$$

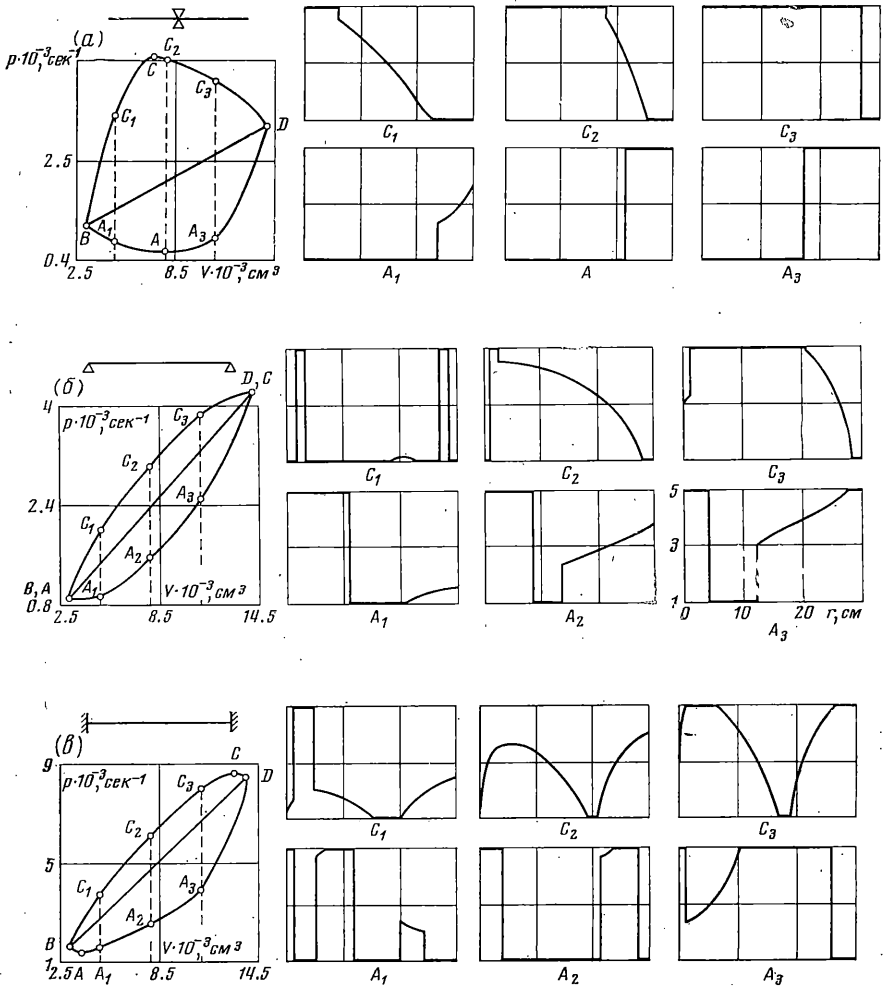
Для сокращения записей здесь рассмотрен вариант  $n = 0$ . Нетрудно установить, что  $H(h)$  для  $k = -1$  будет выпуклой вверх, а для  $k = +1$  — выпуклой вниз функцией, что совпадает с видом гамильтониана для стержней [2]. Учитывая это, можно получить формулы, выражающие оптимальную конфигурацию через переменные состояния: при  $k = 0$  толщина  $h = h_1$ , если  $\lambda < 0$ , и  $h = h_2$ , если  $\lambda > 0$ ; при  $k = -1$  и  $\beta \leq 0$  ( $\beta = \rho p^2 r w^2 - (1 - \nu^2) \alpha \varphi^2 / r + \lambda r$ ) толщина  $h = h_2$ , а в случае  $\beta > 0$   $h = h_2$ , если  $h_a \geq h_2$ ,  $h = h_1$ , если  $h_a \leq h_1$ ,  $h = h_a$  в случае  $h_a \in [h_1, h_2]$  ( $h_a = |M| / (r\alpha\beta)^{1/2}$ ); при  $k = +1$  и  $\beta - 2\lambda r \leq 0$  толщина  $h = h_1$ , а в случае  $\beta - 2\lambda r > 0$  толщина  $h = h_1$ , если  $h_b \geq (h_1 h_2)^{1/2}$ , и  $h = h_2$ , если  $h_b < (h_1 h_2)^{1/2}$  ( $h_b = |M| / (r\alpha(\beta - 2\lambda r)^{1/2})$ ).

На участках оптимального закона  $h(r)$ , попадающего во внутреннюю область ограничений (1.3), имеем

$$\alpha \left( \frac{d^2 w}{dr^2} + \frac{\nu}{r} \frac{dw}{dr} \right)^2 + (1 - \nu^2) \frac{\alpha}{r^2} \left( \frac{dw}{dr} \right)^2 - \rho p^2 w^2 = \lambda$$

Данное равенство представляет собой условие постоянства разности амплитудных значений потенциальной и кинетической энергии, приходящихся на единицу объема, и является соотношением Прагера для данной задачи оптимизации [3].

3. Как показано в [2], удобным средством решения задач оптимизации  $p \rightarrow V$  и  $V \rightarrow p$  служит метод последовательных приближений по варьируе-



Фиг. 2

мым функциям [4]. Более простыми для численного исследования являются задачи  $V \rightarrow p$ . Это связано с тем, что подбор  $\lambda$ , удовлетворяющего условию постоянства объема, можно проводить в рамках нахождения нового приближения конфигурации из условия максимума гамильтониана; в данном случае эта операция проводится с использованием полученных выше формул. Удовлетворение условия постоянства собственной частоты является гораздо более трудной задачей, и применение метода последовательных приближений при этом основывается на процедуре управления спектром [2], заключающейся в подборе значений  $k, \lambda$ , удовлетворяющих соотношению  $p = \text{const}$ .

В качестве примера рассмотрим сплошную ( $r_1=0$ ) круглую пластинку радиуса  $r_2=30$  см. Параметры материала:  $E=2 \cdot 10^6$  кг/см<sup>2</sup>,  $\nu=0.3$ . Толщина пластинки меняется в пределах от 1 см до 5 см. На фиг. 2, а-в приведены кривые  $S$  для трех случаев закрепления и соответствующие конфигурации, полученные решением задач  $V \rightarrow p$  для первой собственной частоты без узловых диаметров ( $n=0, s=0$ ) методом последовательных приближений и его простейшими модификациями, обеспечивающими монотонное изменение по шагам функционала качества [4]. Для нахождения одной точки на кривой  $S$  необходимо было решить 10-15 задач нахождения собственных частот и форм колебаний; при этом применялась процедура метода начальных параметров относительно краевой задачи (1.1), (1.2).

В рамках задачи  $p \rightarrow V$  участок  $ABC$  кривых  $S$  соответствует пластинкам минимального, а участок  $CDA$  - максимального объема; для задачи  $V \rightarrow p$  участок  $DAB$  характеризует минимальные, а участок  $BCD$  - максимальные собственные частоты. Прямая  $BD$  соответствует пластинкам постоянной толщины.

Сравнивая полученные конфигурации с решением [5], где задача  $V \rightarrow p$  без ограничений на конфигурацию исследовалась методами классического вариационного исчисления, можно заметить существенные качественные различия. Здесь уместно сделать следующее замечание. С точки зрения принципа максимума решение задачи оптимизации без ограничений на варьируемую функцию  $h(r)$  возможно лишь при условии строгой выпуклости вверх гамильтониана  $H(h)$ . Тогда условие максимума гамильтониана заменяется (если точка экстремума  $H(h)$  существует) эквивалентным равенством  $H'_h=0$ , и принцип максимума переходит в условия оптимальности классического вариационного исчисления [4]. Из уравнения  $H'_h=0$  следует выражение для конфигурации, найденное в [5]:

$$h = \left\{ [12(1-\nu^2)(p^2 \rho w^2 + \lambda)] / E \left[ \left( \frac{d^2 w}{dr^2} \right)^2 + \frac{2\nu}{r} \frac{dw}{dr} \frac{d^2 w}{dr^2} + \frac{1}{r} \left( \frac{dw}{dr} \right)^2 \right] \right\}^{1/2}$$

После подстановки данного  $h(r)$  в (1.1) получается нелинейное дифференциальное уравнение относительно  $w(r)$ , методика решения которого предложена в [5]. Следует, однако, учитывать, что это уравнение будет иметь по крайней мере два решения, соответствующих точкам экстремума гамильтониана  $c_1$  и  $c_2$ .

Отметим также, что для задач  $p \rightarrow V$ ,  $V \rightarrow p$  в случае стержней и трехслойных пластин гамильтониан может быть (для  $k=-1$ ) строго выпуклой вверх функцией, и нахождение некоторых типов оптимальных конфигураций при этом возможно и без ограничений. Вид функции  $H(h)$ , изображенный на фиг. 1, свидетельствует о невозможности решения задач  $p \rightarrow V$ ,  $V \rightarrow p$  круглой пластинки без ограничений на конфигурацию. В связи с этим результаты [5] следует оценивать критически.

Необходимо отметить, что решения задач оптимизации  $p \rightarrow V$ ,  $V \rightarrow p$  можно искать и в классе непрерывных функций  $h(r)$ . Для этого, например, достаточно дополнить систему дифференциальных уравнений (1.1) уравнением  $dh/dr = u$  и считать варьируемой функцией угол наклона профиля пластинки  $u(r)$ . Добавляя уравнение  $du/dr = v$ , можно считать варьируемым, как и в [6], закон изменения кривизны образующей профиля пластинки.

Поступила 12 XII 1975

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Понтрягин Л. С., Болтянский В. Г., Гамкрелидзе Р. В., Мищенко Е. Ф. Математическая теория оптимальных процессов. М., «Наука», 1969.
2. Гринев В. Б., Филиппов А. П. Оптимизация элементов конструкций по механическим характеристикам. Киев, «Наукова думка», 1975.
3. Prager W., Taylor J. E. Problems of structural design. Trans. ASME. Ser. E. J. Appl. Mech., 1968, vol. 35, No. 3. (Рус. перев.: Прикл. механ. Тр. Америк. о-ва инж.-механ. Сер. Е, 1968, т. 35, № 3.)
4. Черноусько Ф. Л., Ваничук Н. В. Вариационные задачи механики и управления. М., «Наука», 1973.
5. Olhoff N. Optimal design of vibrating circular plates. Internat. J. Solids and Structures, 1970, vol. 6, No. 1.
6. De Silva B. M. E. Optimal vibrational modes of a disc. J. Sound and Vibration, 1972, vol. 21, No. 1.