

دومسئله ساده در مکانیک غیر خطی

تهیه کننده :

اردشیر جهانشاهی

دانشکده فنی

قرون هجدهم و نوزدهم شاهد توسعه همه جانبه تئوری های خطی در مکانیک بود. شاید بتوان رابطه ای مابین این توسعه تئوریک و سطح و نوع فعالیت صنعتی در قرون مذکور یافت. در یک تئوری خطی مکانیک علت (نیروها و تغییرات درجه حرارت و غیره) و معلول (حرکات و تغییر شکل ها) با معادلات خطی بیان میگردد.

در قرن حاضر بعلت کاربرد مواد جدید در صنعت (فزی و غیر فیزی) که رفتار غیر خطی حتی در تغییر شکل های بسیار کوچک دارد و همچنین بعلت استفاده از این مواد (ویا مواد خطی مانند فولاد و غیره) تحت شرایطی که کوچک بودن تغییر شکل ها را تضمین نمیکند (سرعت های زیاد تغییرات شدید در درجه حرارت - کوچک بودن ابعاد و سبک وزنی عناصر و غیره) توسعه تئوری های غیر خطی در مکانیک بیش از پیش ضروری بنظر رسیده و پژوهش و تجسس در این زمینه در اروپا و آمریکا شدت یافت. امروزه فعالیت تحقیقاتی یا انرژی فراوان ادامه دارد.

رفتار یک دستگاه مکانیکی تحت عمل عوامل مستقل از زمان ممکن است بیکی از علل زیرین غیر خطی گردد :

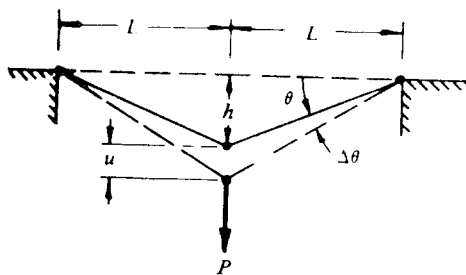
الف - ماده دستگاه از قوانین خطی نظیر قانون هوک اطاعت ننماید (مثلا لاستیک ها حتی در تغییر شکل های کوچک از قانون هوک اطاعت نمیکند). دستگاهی که از ماده غیر خطی ساخته شده است گفته میشود بطور فیزیکی غیر خطی میباشد.

ب - دستگاه ممکن است از ماده ی خطی ساخته شود ولی بعلت شرایط سرویس دچار تغییرشکلهای فراوان گردد. دستگاهی که در سرویس عادی دچار تغییر شکل فراوان میگردد گفته میشود که بطور هندسی غیر خطی میباشد.

ج - دستگاه ممکن است از ماده غیر خطی ساخته شده و دچار تغییر شکل های فراوان گردد. در چنین صورتی دستگاه بطور فیزیکی و هندسی غیر خطی میباشد .
 ذیلاً دو مسئله بسیار ساده و قدیمی که در آنها رفتار دستگاه بطور هندسی غیر خطی میباشد بررسی میگردد .

مسئله اول - کشش دستگاه دو میله ای

دو میله یکسان از ماده ای که از قانون هوک اطاعت میکنند ساخته شده و مطابق شکل ۱ بیک دیگر و بدو دیوار صلب لولا گردیده است فاصله دو دیوار (۲L) ، و طول هر یک از میله ها l ، مساحت سطح مقطع هر یک از آنها A ، و ضریب ارتجاعی ماده میله ها در کشش E میباشد . نیروی متمرکز عمودی P در محل اتصال دو میله وارد شده و تحت عمل این نیرو محل اتصال دچار تغییر مکان عمودی u گردیده است . رابطه مابین P و u را بدست آورید .



شکل ۱

بدین منظور قدم های سه گانه تحلیل در مکانیک بکار برده میشود .

شرایط تعادل :

شرایط تعادل بشرط تعادل عمودی ، که با روابط

$$P = 2T \sin \theta$$

$$\sin \theta = \frac{h+u}{\sqrt{L^2 + (h+u)^2}}$$

بیان میگردد ، خلاصه میشود . بنابراین

$$(a) \quad T = \frac{P}{2} \frac{[\sqrt{L^2 + (h+u)^2}]^{\frac{1}{2}}}{h+u}$$

توافق هندسی :

افزایش در طول هر یک از میله ها δ برابر است با

$$\delta = \sqrt{L^2 + (h+u)^2} - \sqrt{L^2 + h^2}$$

و یا استفاده از رابطه

$$l = \sqrt{L^2 + h^2}$$

$$(b) \quad \delta = l \left[\left(1 + \frac{rhu}{l^2} + \frac{u^2}{l^2} \right)^{\frac{1}{2}} - 1 \right]$$

رابطه نیرو - تغییر شکل

رفتار میله در کشش ارتجاعی و خطی میباشد. بنابراین :

$$(c) \quad \delta = \frac{Tl}{AE}$$

ترکیب (a) و (b) و (c) رابطه مطلوب، یعنی رابطه نیرو - تغییر مکان را بدست میدهد.

$$(d) \quad P = rAE \left(\frac{h}{l} + \frac{u}{l} \right) \left[1 + \frac{rhu}{l^2} + \frac{u^2}{l^2} \right]^{\frac{1}{2}}$$

حل فوق برای کلیه مقادیر پارامترهای مختلف، بشرط برقراری رابطه (c) معتبر است. برای حفظ اعتبار (c) پارامتر (u/l) بایستی خیلی کوچکتر از واحد باشد. کسر (u/h) نقش اساسی در رفتار دستگاه بازی میکند. بعلت عدم توجه با اهمیت مقدار این کسر نتایج کاملاً غلط رای یک خاص مسئله مورد بررسی در بعضی کتب ثبت گردیده است⁽¹⁾.

برای کلیه مقادیر $(u/l) < (\sqrt{2}-1)l$ نامعادله

$$(e) \quad \left(\frac{rhu}{l^2} + \frac{u^2}{l^2} \right) = \left[\frac{rhu}{\sqrt{l^2+h^2}} \left(\frac{u}{l} \right) + \left(\frac{u}{l} \right)^2 \right] < 1$$

برقرار است. ملاحظه میشود که تقریباً در کلیه موارد برقراری نامعادله بالا برای حفظ اعتبار رابطه (c) و در نتیجه برای تضمین برقراری رابطه (d) ضروری میباشد. کاربرد نامعادله (e) حل (d) را بصورت منبسط زیرین در میآورد :

$$(f) \quad P = rAE \left[\frac{hr}{l} \frac{u}{l} + \frac{rh}{l} \left(1 - \frac{h}{l} \right) \frac{u^2}{l^2} + \left(\frac{1}{2} - \frac{rhr}{l^2} - \frac{h^2}{l^2} \right) \frac{u^3}{l^3} + \left(\frac{1}{6} - \frac{rhr}{l^2} - \frac{h^2}{l^2} \right) \frac{u^4}{l^4} + \dots \right]$$

ملاحظه میشود که فقط برای مقادیر

$$\left(\frac{u}{h} \right) \ll 1$$

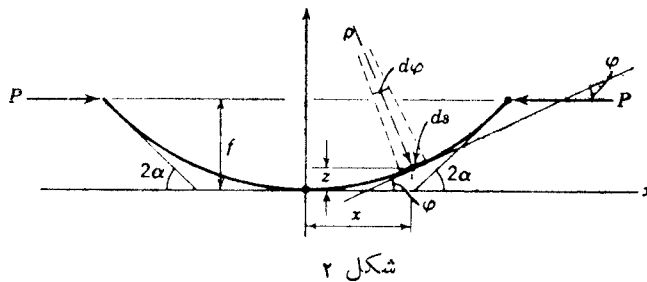
رفتار دستگاه میتواند اساساً خطی تلقی گردد. رفتار دستگاه در مقادیر کوچک h اساساً غیر خطی بوده و درحقیقتی $h=0$ میباشد رابطه نیرو - تغییر مکان بقرار ذیل است :

1- G.W. Housner and T. Vreeland, Jr. "the Analysis of Stress and Deformation", P.55 Macmillan Company, 1966.

$$P = AE \left(\frac{u}{l} \right)^2 + O \left(\frac{u^4}{l^4} \right)$$

مسئله دوم - میله ارتجاعی تحت فشار محوری

در تحلیل پدیده کمانه ستون‌ها باریک معمولاً از جمله تقریبی انحنا، یعنی du^2/dx^2 ، که از فرض کوچک بودن شیب محور ستون نتیجه میشود، استفاده میگردد. برطبق این تحلیل مقدماتی ظرفیت باربری یک ستون ارتجاعی با بار بحرانی اویلر تعیین میگردد. اگر از کوچک بودن شیب محور ستون صرف‌نظر شده و جمله دقیق انحنا در تحلیل رفتار ستون‌های باریک‌تر رود ملاحظه خواهد شد که بار اویلر دقیقاً حد بالایی ظرفیت باربری ستون ارتجاعی را تعیین نمینماید.



شکل ۲

یک میله ارتجاعی یکنواخت که صلابت خمشی آن EI میباشد تحت عمل دینامی فشاری P مطابق شکل ۲ قرار گرفته است. متغییر در امتداد محور خمیده میله اندازه گیری شده و Φ زاویه ایست که مماس بر محور میله با محور x ها میسازد.

لنگر خمشی در نقطه‌ای از محور میله بفاصله y از محور x ها از رابطه:

$$M = P(f - y)$$

محاسبه میشود که در آن f فاصله خط اثر نیروهای P از محور x ها میباشد. اگر از رابطه لنگر - انحنا استفاده شود نتیجه زیر بدست میآید:

$$EI \frac{d\Phi}{ds} = P(f - y)$$

مشتق گیری از این معادله نسبت به s با توجه به رابطه

$$(ds) \sin \Phi = dy$$

بدست میدهد:

$$EI \frac{d^2\Phi}{ds^2} = -P \frac{dy}{ds} = -P \sin \Phi$$

و یا:

$$\frac{d^2\Phi}{ds^2} + \lambda^2 \sin \Phi = 0$$

که در آن

$$\lambda^2 = \frac{P}{EI}$$

میباشد .

رابطه بالامعادله دیفرانسیل اساسی کمانه تحت عمل نیروهای فشاری محوری میباشد . در این معادله شیب محور میله کوچک فرض نشده است . برای حل این معادله بترتیب زیرین اقدام میشود :

$$\frac{d\Phi}{ds} = u$$

با تغییر متغیر بصورت

$$\frac{d^2\Phi}{ds^2} = \frac{du}{ds} = \frac{du}{d\varphi} \frac{d\varphi}{ds} = u \frac{du}{ds} = -\lambda^2 \sin\Phi$$

پدست میآید

$$u^2 = 2\lambda^2 \cos\Phi + c$$

ثابت انتگراسیون c بایستی از شرایط مرزی محاسبه شود . چون لنگر خمشی در $\Phi = 2\alpha$ صفر میباشد بنابراین انحناء یعنی u در $\Phi = 2\alpha$ بایستی صفر باشد . بدین ترتیب ثابت c محاسبه میشود .

$$u^2 = \left(\frac{d\Phi}{ds} \right)^2 = 2\lambda^2 (\cos\Phi - \cos 2\alpha)$$

که معادل است با

$$\left(\frac{d\Phi}{ds} \right)^2 = 2\lambda^2 \left(\sin^2\alpha - \sin^2 \frac{\Phi}{2} \right)$$

بنابراین

$$\frac{ds}{d\Phi} = \frac{1}{2\lambda} \left[\sin^2\alpha - \sin^2 \frac{\Phi}{2} \right]^{-\frac{1}{2}}$$

اگر زاویه θ که دامنه تغییرات آن $0 < \theta < \pi/2$ میباشد با رابطه

$$\sin \frac{\Phi}{2} = \sin\alpha \sin\theta$$

تعریف شود معادله دیفرانسیل بشکل زیرین در میآید :

$$\frac{ds}{d\theta} = \frac{1}{\lambda} \frac{1}{\sqrt{1 - \sin^2\alpha \sin^2\theta}}$$

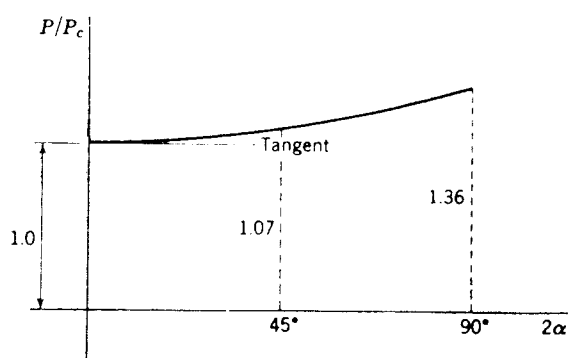
حال جمله

$$\left(1 - \sin^2\alpha \sin^2\theta \right)^{-\frac{1}{2}}$$

را بسط داده و نسبت به θ مابین حدود $\theta=0$ و $\theta=\pi/2$ (این حدود برحسب Φ ، $\Phi=0$ و $\Phi=2\alpha$ و برحسب S ، $S=0$ و $S=L$ میباشد) انتگرال گیری شده و بدین ترتیب λ محاسبه میشود .

$$\lambda = \sqrt{P/EI} = \left[1 + \left(\frac{1}{2} \right)^2 \sin^2\alpha + \left(\frac{1}{2} \right)^2 \left(\frac{3}{4} \right)^2 \sin^4\alpha + \dots \right]$$

عضو اول سری فوق تقریب تئوری «شیب کوچک» ($\alpha=0$) میباشد که منجر به بار بحرانی اوایلر، یعنی $P_c = \pi^2 EI/L^2$ میشود. درحالیکه، اعضای دیگر سری مقدار تقریبی مذکور را اصلاح مینماید. بایستی متذکر گردید که این سری برای کلیه مقادیر $0 < \alpha < \pi/2$ معتبر است. مثلاً برای $\alpha = 45^\circ$ ، $\sin \alpha = 0.707$ بوده و $P = 1.07 (\pi^2 EI/L^2)$ میباشد که فقط کمی از بار اوایلر بیشتر است. بدین ترتیب بار اوایلر حد فوقانی ظرفیت باربری ستون بار یک نبوده، بلکه، نیروی محوری بعد از رسیدن به مقدار $P = P_c$ با آسانی با افزایش زاویه α افزایش مییابد. این نتیجه از نظر پراتیک حائز اهمیت میباشد. چون بدین ترتیب تا زمانی که تسلیم آغاز نگردد میله قادر به تحمل بار محوری که کمی بیشتر از بار اوایلر است میباشد. علاوه بر این میله بعد از باربری بحالت مستقیم اولیه رجعت میکند. منحنی تغییرات P/P_c بعنوان تابعی از α در شکل ۳ تصویر گردیده است.



شکل ۳