



ОТЧЕТ

ИССЛЕДОВАНИЕ КОЛЕБАНИЙ И УСТОЙЧИВОСТИ
СТЕРЖНЕЙ, НАХОДЯЩИХСЯ ПОД ВОЗДЕЙСТВИЕМ
СЛУЧАЙНОЙ ПРОДОЛЬНОЙ НАГРУЗКИ

Автор: Дибров

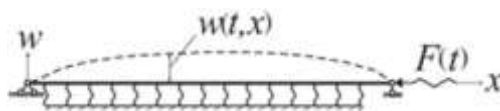
г. Москва
2013

Описание постановки и исследования:

Произведено компьютерное моделирование колебаний и исследование устойчивости прямолинейного шарнирно опёртого упругого стержня, лежащего на упругом нелинейном основании (без отлипания) под действием продольной случайной стационарной нагрузки. Дифференциальное уравнение движения в частных производных относительно функции прогибов приводится к обыкновенному нелинейному дифференциальному уравнению; численным методом находится его решение и исследуется устойчивость невозмущенного движения варьированием начальных возмущений (устойчивость по Ляпунову). За воздействие принимается продольная силовая нагрузка в виде периодической и стохастической составляющей. Продемонстрировано что при заданных значениях исходных параметров малое изменение в продольной силе, вызванное случайной добавкой, приводит к принципиальному изменению в поведении системы – неупорядоченное (хаотическое) при детерминированной постановке задачи колебание стержня становятся более упорядоченными (устойчивыми) при стохастической постановке задачи.

Процесс решения задачи:

Стержень, лежащий на сплошном нелинейно упругом основании.



$$m\ddot{w} + 2k\dot{w} + EJw'''' + F(t)w'' + cw^3 = 0$$

Для определения функций $f_i(t)$ применяется метод Бубнова-Галеркина:

$$mf_i''(t) + 2kf_i'(t) + \frac{i^4\pi^4}{l^4}f_i(t) - F(t)\frac{i^2\pi^2}{l^2}f_i(t) + c\frac{2}{l}I_i = 0$$

После введения безразмерных параметров:

$$\zeta_i'' + 2\varepsilon\zeta_i' + \left(\frac{\omega_i}{\omega_1}\right)^2 (1 - \alpha_i)\zeta_i + \beta I_i^* = 0 \quad (i=1,2,\dots,n)$$

Безразмерная продольная сила представляется в виде:

$$\alpha_1(\tau) = \alpha_0 + \alpha_1 \cos\Theta\tau + \alpha^o(\tau)$$

$\alpha^o(\tau)$ - гауссовский случайный стационарный процесс с корреляционной функцией

$$K(\tau_1 - \tau_2) = \sigma^2 e^{(-\delta|\tau_1 - \tau_2|)} \left[\cos\theta(\tau_1 - \tau_2) + \frac{\delta}{\theta} \sin\theta(\tau_1 - \tau_2) \right]$$

и спектральной плотностью

$$S(\omega) = \frac{2\sigma^2\delta}{\pi} \frac{\delta^2 + \theta^2}{(\omega^2 - \theta^2 - \delta^2) + 4\delta^2\omega^2}$$

Такой стационарный процесс можно рассматривать как результат прохождения белого шума через линейный фильтр 2-го порядка.

Для анализа устойчивости решения системы уравнений (невозмущенное решение), рассматривают систему уравнений описывающих возмущенное движение системы, вызванное возмущением начальных условий $z_i = z_i + \delta z_i$.

Линеаризованные уравнения возмущенного движения в возмущениях:

$$\delta\zeta_i'' + 2\varepsilon\delta\zeta_i' + \left(\frac{\omega_i}{\omega_1}\right)^2 (1 - \alpha_i)\delta\zeta_i + \beta\delta I_i^* = 0$$

$$\delta I_i^* = \sum_n \sum_m \sum_q \sum_{k=1}^8 a_k (\delta\xi_n \xi_m \xi_q + \xi_n \delta\xi_m \xi_q + \xi_n \xi_m \delta\xi_q),$$

$$\beta = 0.11375$$

Численное решение системы дифференциальных уравнений первого порядка:

$$\delta y_i' = \delta y_{i+n}$$

$$\delta y'_{i+n} = -2\varepsilon \delta y_{i+n} - \left(\frac{\omega_i}{\omega_1} \right)^2 (1 - \alpha_i) \delta y_i - \beta \delta I_i^*, \quad (i=1, \dots, n)$$

$$\delta y_i \equiv \delta \xi_i, \quad \delta y_{i+n} = \delta \xi'_i.$$

Под устойчивостью системы понимается устойчивость по отношению к возмущению начальных условий (устойчивость в смысле Ляпунова).

Рост вектора $\delta Y(\tau)$ может быть оценен с помощью максимального показателя Ляпунова, который определяется выражением:

$$\lambda = \lim_{\tau \rightarrow \infty} \frac{1}{\tau} \ln \frac{\|\delta Y(\tau)\|}{\|\delta Y(0)\|}$$

$$\|\delta Y(\tau)\| = \sqrt{\sum_{j=1}^{2n} \delta y_j^2(\tau)}, \quad \|\delta Y(0)\| = \sqrt{\sum_{j=1}^{2n} \delta y_j^2(0)}$$

Численное моделирование:

Исходные параметры:

$$\varepsilon = 0.1, \quad \alpha_0 = 0.5, \quad \alpha_1 = 2.0, \quad \Theta = \theta = 1.4, \quad \sigma^2 = 0.01, \quad \delta = 0.5, \quad \Delta\tau = 0.1$$

Начальные условия:

$$\xi_1(0) \equiv \xi_{01} = 1.0, \quad \xi'_1(0) \equiv \xi'_{01} = 0 \quad \text{при } n=1$$

$$\xi_{01} = 1.0, \quad \xi_{02} = \dots = \xi_{05} = 0, \quad \xi'_{01} = 0, \dots, \xi'_{05} = 0 \quad \text{при } n=5.$$

Результаты моделирования:

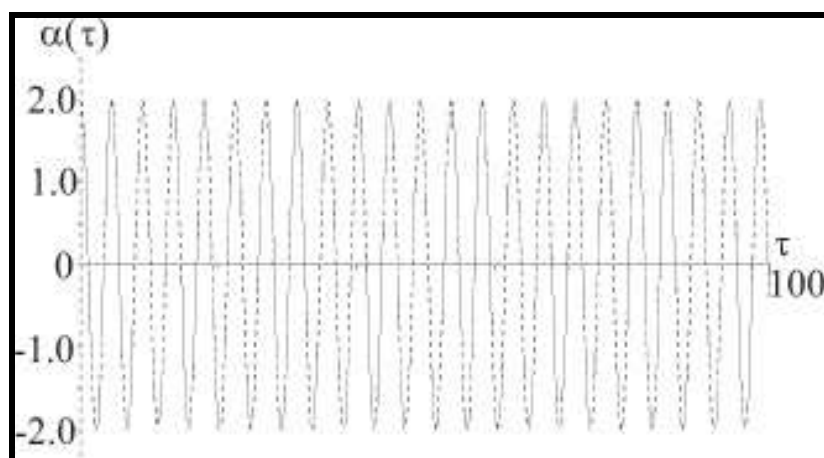


График изменения периодической составляющей $\alpha_1 \cos \Theta \tau$

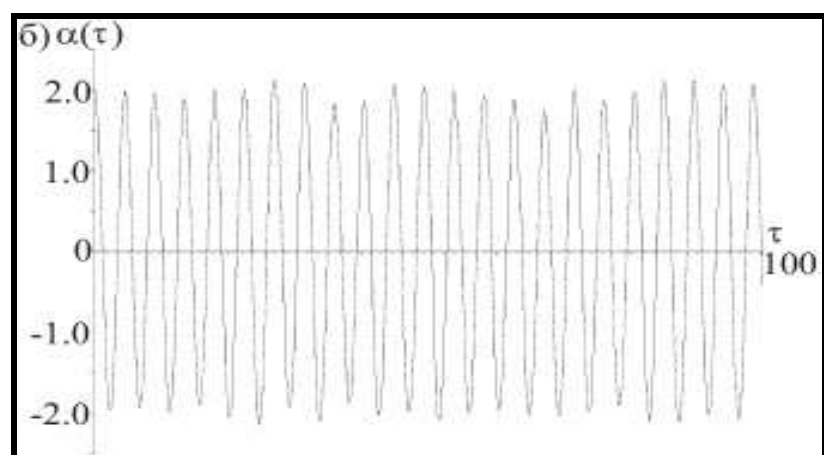
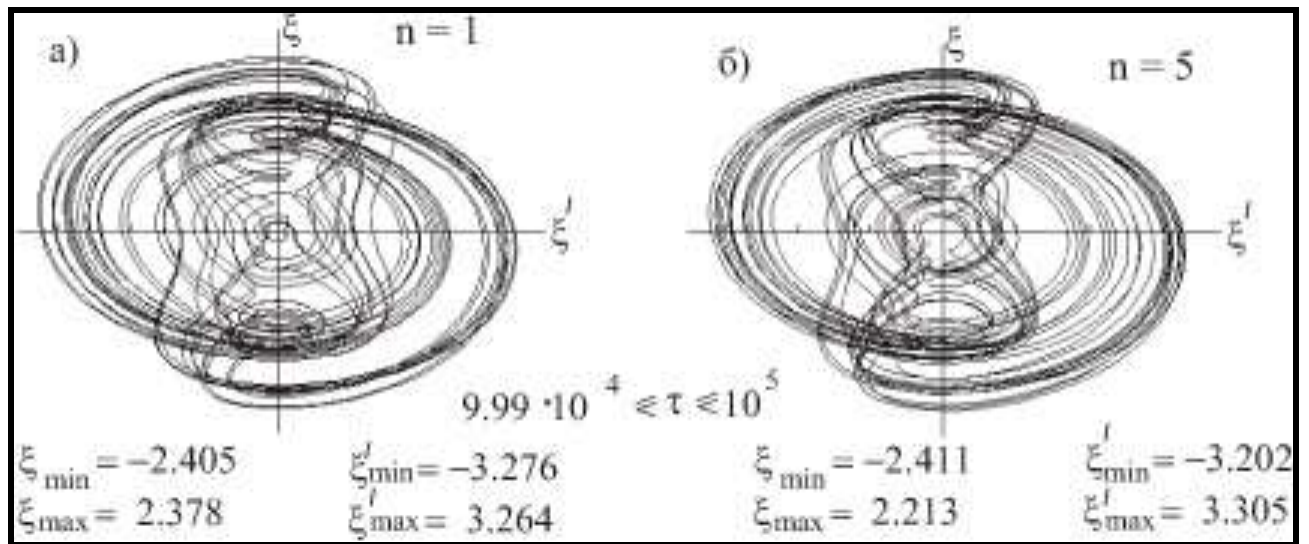
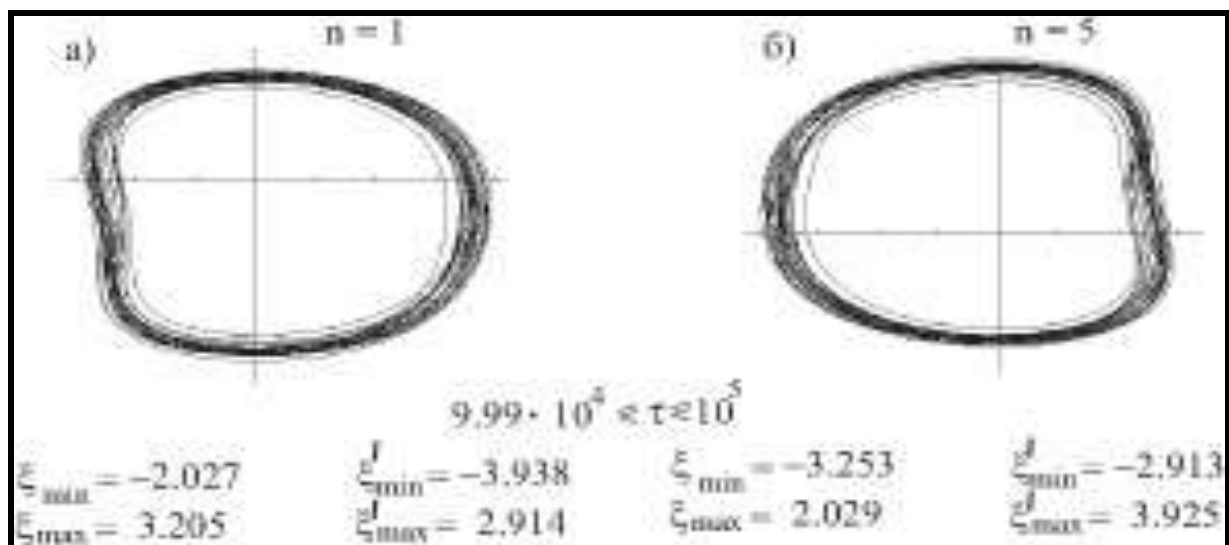


График изменения одной из реализаций случайной составляющей функции

$$\alpha_1 \cos \Theta \tau + \alpha^o(\tau)$$



Изменение перемещения среднего сечения стержня на фазовой плоскости при детерминированной постановке задачи



Изменение перемещения среднего сечения стержня на фазовой плоскости при стохастической постановке задачи

$$\theta = 1.4, \sigma^2 = 0.01, \delta = 0.5.$$

Выводы и заключения, сделанные по результатам исследований:

Движение неустойчивой нелинейной детерминированной системы, находящаяся под воздействием параметрической нагрузки, может быть стабилизировано путем наложения на параметрическую нагрузку стохастической составляющей в виде гауссового широкополосного стационарного процесса, причем решение уравнения движения такой системы представляется в виде разложения по собственным формам соответствующей линеаризованной системы при различном числе членов в указанном разложении.