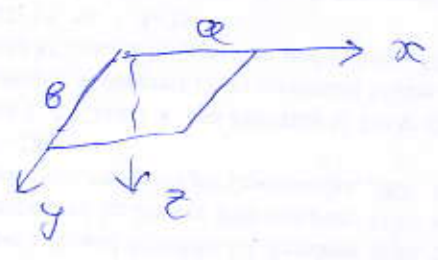


Собственные колебания  
прямоугольной пластины.

Рассмотрим свободные колебания  
прямоугольной пластины.



В этом случае уравнение колебательного  
движения пластины имеет вид:

$$\Delta \nabla^2 \omega + \rho h \frac{\partial^2 \omega}{\partial t^2} = 0 \quad (1)$$

$$\Delta = \frac{E h^3}{12(1-\nu^2)}, \quad \nabla^2 = \left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) \quad (2)$$

Рассмотрим колебания пластины,  
когда граничные условия удовлетворяют  
шарнирному опиранию по всем краям,

т.е.:

$$\omega|_{x=0} = 0; \omega|_{x=a} = 0; \left. \frac{\partial^2 \omega}{\partial x^2} \right|_{x=0} = 0; \left. \frac{\partial^2 \omega}{\partial x^2} \right|_{x=a} = 0$$
$$\omega|_{y=0} = 0; \omega|_{y=b} = 0; \left. \frac{\partial^2 \omega}{\partial y^2} \right|_{y=0} = 0; \left. \frac{\partial^2 \omega}{\partial y^2} \right|_{y=b} = 0 \quad (3)$$

В этом случае решение уравнения (1)  
следует взять в виде:

$$\omega = C_{nk} e^{i\omega t} \sin \frac{k\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b} \quad (4)$$

$k = 1, 2, \dots$ ;  $n = 1, 2, \dots$

Подставив в (4) в (1), получаем:

$$\rho \left[ \left( \frac{\kappa \bar{u}}{a} \right)^2 + \left( \frac{n \bar{u}}{b} \right)^2 \right]^2 - \rho h \omega_{\kappa n}^2 = 0 \Rightarrow$$

$$\omega_{\kappa n} = \sqrt{\frac{\rho}{\rho h} \left[ \left( \frac{\kappa \bar{u}}{a} \right)^2 + \left( \frac{n \bar{u}}{b} \right)^2 \right]^2} \Rightarrow$$

$$\omega_{\kappa n} = \sqrt{\frac{\rho}{\rho h}} \lambda_{\kappa n} \quad (5)$$

где:

$$\lambda_{\kappa n} = \pi^2 \left[ \left( \frac{\kappa}{a} \right)^2 + \left( \frac{n}{b} \right)^2 \right]$$

Рассмотрим собственные колебания  
прямоугольной пластины, когда две  
противоположные грани имеют шарнир-  
ные опоры, а две остальные могут  
быть произвольные граничные условия.

Пусть для определенности

имеем:

$$w|_{x=0} = w|_{x=a} = 0, \quad \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \Big|_{x=0} = \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \Big|_{x=a} = 0$$

Тогда решение уравнения (1)  
ищем в виде:

$$w = f_n(y) \sin \frac{\pi n x}{a} e^{i \omega t} \quad (6)$$

$$n = 1, 2, 3, \dots$$



Погорелену (6) в  $\mathbb{R}^n$ , найдем:

(3)

$$\mathcal{D} \left[ f_n^{\overline{iv}} - 2 f_n^{\overline{iv}} \left( \frac{r_n}{a} \right)^2 + f_n \right] - \xi \omega_n^2 f = 0$$

$$f_n^{\overline{iv}} - 2 \left( \frac{r_n}{a} \right)^2 f_n^{\overline{iv}} + f_n - \frac{\omega_n^2}{\mathcal{D}} f = 0 \Rightarrow$$

$$f_n^{\overline{iv}} - 2 \alpha_n^2 f_n^{\overline{iv}} + \kappa_n f = 0$$

$$\alpha_n^2 = \left( \frac{r_n}{a} \right)^2$$

$$f_n = C e^{\lambda y}$$

$$\lambda^4 - 2 \alpha_n^2 \lambda^2 + \kappa_n = 0$$

$$\lambda_{1,2}^2 = \alpha_n^2 \pm \sqrt{\alpha_n^4 - \kappa_n}$$

$$\lambda_1 = \sqrt{\alpha_n^2 + \sqrt{\alpha_n^4 - \kappa_n}}$$

$$\lambda_2 = -\sqrt{\alpha_n^2 + \sqrt{\alpha_n^4 - \kappa_n}}$$

$$\lambda_3 = \sqrt{\alpha_n^2 - \sqrt{\alpha_n^4 - \kappa_n}}$$

$$\lambda_4 = -\sqrt{\alpha_n^2 - \sqrt{\alpha_n^4 - \kappa_n}}$$

и т.д.

$$\left. \begin{aligned} \lambda_{1,2} &= \pm \sqrt{x_n^2 + \sqrt{x_n^2 - \frac{\omega_n^2}{D}}} \\ \lambda_{3,4} &= \pm \sqrt{x_n^2 - \sqrt{x_n^2 - \frac{\omega_n^2}{D}}} \end{aligned} \right\} (5)$$

Принимая во внимание (5), получаем:

$$f_n = c_1 \operatorname{sh} \lambda_1 z + c_2 \operatorname{ch} \lambda_1 z + c_3 \operatorname{sh} \lambda_2 z + c_4 \operatorname{ch} \lambda_2 z \quad (6)$$

Рассмотрим для определённости задержку по двум оставшимся условиям,

т.е.

$$\omega|_{y=0} = \omega|_{y=b} = 0; \quad \omega'|_{y=0} = \omega'|_{y=b} = 0 \quad (7)$$

Вместо (6) получим:

$$f_n = c_1 \lambda_1 \operatorname{ch} \lambda_1 z + c_2 \lambda_1 \operatorname{sh} \lambda_1 z + c_3 \lambda_2 \operatorname{ch} \lambda_2 z + c_4 \lambda_2 \operatorname{sh} \lambda_2 z \quad (8)$$

Используя (6) и (8), получаем систему однородных уравнений относительно констант  $c_1, c_2, c_3, c_4$ :

$$\begin{aligned} c_3 + c_4 &= 0 \\ c_1 \lambda_1 + c_3 \lambda_2 &= 0 \\ c_1 \operatorname{sh} \lambda_1 b + c_2 \operatorname{ch} \lambda_1 b + c_3 \operatorname{sh} \lambda_2 b + c_4 \operatorname{ch} \lambda_2 b &= 0 \\ c_1 \lambda_2 \operatorname{ch} \lambda_1 b + c_2 \lambda_1 \operatorname{sh} \lambda_1 b + c_3 \lambda_2 \operatorname{ch} \lambda_2 b + c_4 \lambda_2 \operatorname{sh} \lambda_2 b &= 0 \end{aligned}$$



Обращая и определяем функцию системы (5) в нуль, получаем трансцендентное уравнение для определения частот колебаний

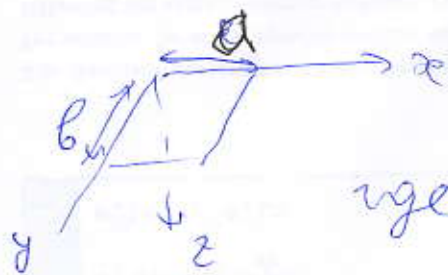
$$\omega_{np} \text{ где } (k = 1, 2, \dots)$$

(Корень)

Собственные колебания пластины при наличии сил вязкоотрешения

Рассмотрим собственные колебания при поперечной пластине при наличии сил вязкоотрешения. В этом случае дифференциальное уравнение изгиба пластины имеет вид:

$$D \nabla^4 w + \rho h \ddot{w} + D^* \nabla^2 \dot{w} = 0 \quad (1)$$



$$\text{где } D^* = \frac{E^* h^3}{12(1-\nu^2)}$$

$E^*$  - вязкоупругий модуль Юнга.

Рассмотрим шарнирное опирание пластины.

$$w = f_{kn}(t) \sin \frac{\pi k x}{a} \sin \frac{\pi k y}{b} \quad (2)$$

Подставляя (2) в (1), получаем:

$$\rho h \ddot{f}_{kn} + \mathcal{D}^* \left[ \left( \frac{\pi R}{a} \right)^2 + \left( \frac{\pi n}{b} \right)^2 \right]^2 \dot{f}_{kn} + \mathcal{D} \left[ \left( \frac{\pi R}{a} \right)^2 + \left( \frac{\pi n}{b} \right)^2 \right]^2 f_{kn} = 0 \quad (2)$$

или

$$\ddot{f}_{kn} + 2e_* \mu_{kn}^2 \dot{f}_{kn} + \mu_{kn}^2 f_{kn} = 0 \quad (3)$$

$$2e_* = \frac{E_*}{E}$$

Решение ур-ния (3) имеет вид:

$$f_{kn} = C_{kn} e^{\lambda_{kn} t} \quad (4)$$

Подстановка (4) в ур-ие (3), получаем:

$$\lambda_{kn}^2 + 2e_* \mu_{kn}^2 \lambda_{kn} + \mu_{kn}^2 = 0$$

Откуда находим:

$$\lambda_{kn} = -\cancel{2} e_* \mu_{kn}^2 \pm \sqrt{e_*^2 \mu_{kn}^4 - \mu_{kn}^2}$$

или

$$\lambda_{kn} = -e_* \mu_{kn}^2 \pm e_* \mu_{kn}^2 \sqrt{1 - \frac{\mu_{kn}^2}{e_*^2 \mu_{kn}^4}} \Rightarrow$$

$$\lambda_{kn} = -e_* \mu_{kn}^2 \pm e_* \mu_{kn}^2 \sqrt{1 - \frac{1}{e_*^2 \mu_{kn}^2}} \quad (5)$$



Большое вязкое трение. Тогда

$$\frac{1}{\rho_*^2 \mu_{ки}^2} < 1;$$

В этом случае имеем

$$f_{ки} = C_{ки}^{(1)} e^{-\lambda_{ки}^{(1)} t} + C_{ки}^{(2)} e^{-\lambda_{ки}^{(2)} t} \quad (6)$$

$$\lambda_{ки}^{(1)} = \rho_* \mu_{ки}^2 + \rho_* \mu_{ки} \sqrt{1 - \frac{1}{\rho_*^2 \mu_{ки}^2}} > 0$$

$$\lambda_{ки}^{(2)} = \rho_* \mu_{ки}^2 - \rho_* \mu_{ки} \sqrt{1 - \frac{1}{\rho_*^2 \mu_{ки}^2}} > 0$$

Постоянные  $C_{ки}^{(1)}$  и  $C_{ки}^{(2)}$  находим из начальных условий.

В данном случае имеет место гиперболическое движение.

Если имеет место случай малого трения, тогда:

$$\frac{1}{\rho_*^2 \mu_{ки}^2} > 1, \quad 1 - \frac{1}{\rho_*^2 \mu_{ки}^2} < 0$$

и имеем в итоге

$$\lambda_{kn}^{(1)} = -\epsilon_* \mu_{kn}^2 + i \epsilon_* \mu_{kn}^2 \alpha_{kn}^2$$

$$\lambda_{kn}^{(2)} = -\epsilon_* \mu_{kn}^2 - i \epsilon_* \mu_{kn}^2 \alpha_{kn}^2$$

$$\alpha_{kn}^2 = \frac{1}{\epsilon_* \mu_{kn}^2} - 1; \quad i = \sqrt{-1}$$

В данном случае имеем периодические затухающие колебания.

$$f_{kn} = e^{-\epsilon_* \mu_{kn}^2 t} \left( C_1 \sin \epsilon_* \mu_{kn}^2 \alpha_{kn}^2 t + C_2 \cos \epsilon_* \mu_{kn}^2 \alpha_{kn}^2 t \right)$$

### Лекция

Формула Рэлея - Райса для определения собственных частот колебаний стержня

Рассмотрим собственные колебания стержня в случае, когда отсутствуют силы вязкого трения.

Тогда имеет место закон сохранения механической энергии.

$$\hat{E} = T + \Pi = \text{const} \quad (1)$$



$$\hat{E} = \frac{1}{2} \rho F \int_0^l \dot{v}^2 dz + \frac{1}{2} E J_x \int_0^l v''^2 dz = C \quad (2)$$

Функцию формы представим в виде:

$$v = V(z) \sin \omega t \quad (3)$$

где

$V = V(z)$  - координатная функция,

$\omega$  - частота свободных колебаний стержня.

Подставим (3) в (2) и в результате получим:

$$\hat{E} = \left[ \frac{1}{2} \rho F \omega^2 \int_0^l V^2 dz \right] \cos^2 \omega t + \left[ \frac{E J_x}{2} \int_0^l V''^2 dz \right] \sin^2 \omega t = C \quad (4)$$

Пусть  $\sin \omega t = 0$ ; тогда  $\cos \omega t = 1$

в этом случае имеем:

$$\frac{1}{2} \rho F \omega^2 \int_0^l V^2 dz = C \quad (5)$$

Если  $\cos \omega t = 0$ , тогда  $\sin \omega t = 1$ , в этом случае получаем:

$$\frac{E J_x}{2} \int_0^l V''^2 dz = C \quad (6)$$

Из (5) и (6) находим:

$$\omega^2 = \frac{E J_x \int_0^l V''^2 dz}{\rho F \int_0^l V^2 dz} \quad (7)$$

# Замечание. Формулу Рэлея -

Ригири можно так же применить и для нахождения частоты колебаний пластины.

Пример. Найдем частоту колебаний стержня, один конец которого заделан, а другой свободен.

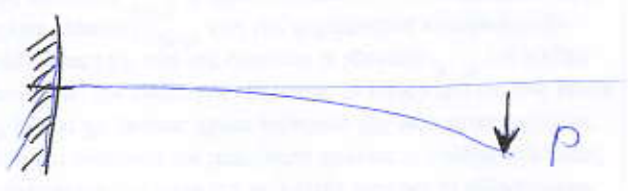


рис....

В качестве координатной функции возьмем форму стержня под действием силы P на конце.

В этом случае:

$$E J_{xx} V^{IV} = 0$$

$$V|_{z=0} = 0; V'|_{z=0} = 0$$

$$V''|_{z=l} = 0; E J_{xx} V'''|_{z=l} = P$$

Ищем:

$$V = C_0 + C_1 z + \frac{C_2}{2} z^2 + \frac{C_3}{6} z^3$$

Подставляем граничные условия, получаем:

$$C_0 = C_1 = 0$$

$$C_2 + C_3 l = 0$$

$$C_3 = \frac{P}{E J_{xx}}$$



Т.к. координатная функция определена  
с точностью до произвольной постоянной, то  
ищем и:

$$V = C \left( -e z^2 + \frac{z^3}{3} \right) \quad (8)$$

Подставляем (8) в (7), находим квадрат  
частоты

$$\omega^2 = \frac{35 E J_x}{99 \rho F l^4}$$

