

α, T, R — некоторые постоянные. Следовательно, из равномерной сходимости рядов (7) вытекает равномерная сходимость ряда (6). Сходимость рядов (7) следует из неравенств

$$\sum_{r=1}^{\infty} \int_0^1 g(x) d_r^2(\varphi) dx \leq \frac{1}{m} \sum_{r=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} \varphi_{rs}^2,$$

$$\sum_{r=1}^{\infty} \int_0^1 g(x) d_r^2(\psi) dx \leq \frac{1}{m} \sum_{r=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} \psi_{rs}^2.$$

ЛИТЕРАТУРА

1. Байдак Д. А., Зорий Л. М. Один способ обоснования динамического метода исследования упругих систем. — Математические методы и физико-механические поля, 1975, вып. 1, с. 89—98.
2. Ильюшин А. А. Закон плоских сечений с аэродинамики больших сверхзвуковых скоростей. — ПММ, 1956, 20, № 6.
3. Огибалов П. М., Колтунов М. А. Оболочки и пластины. М., Изд-во Моск. ун-та, 1969.

Львовский филиал математической
физики Института математики
АН УССР

Поступила в редколлегию
8.I 1974 г.

УДК 534.1:531.221.3

Л. М. Зорий, Ю. И. Исаев

ОБ ОДНОМ СПОСОБЕ ОПРЕДЕЛЕНИЯ КРИТИЧЕСКОЙ НАГРУЗКИ ФЛАТТЕРА В ЗАДАЧАХ УСТОЙЧИВОСТИ УПРУГОВЯЗКИХ СИСТЕМ

Рассмотрим задачу об устойчивости консольного стержня, нагруженного на свободном конце следящей силой H . Стержень выполнен из линейного упруговязкого материала. Уравнение малых колебаний такого стержня около прямолинейной формы равновесия и краевые условия получаются, как обычно, с использованием принципа соответствия и имеют вид

$$EIN \left(\frac{\partial}{\partial t} \right) \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} + HM \left(\frac{\partial}{\partial t} \right) \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} + mM \left(\frac{\partial}{\partial t} \right) \frac{\partial^2 v}{\partial t^2} = 0, \quad (1)$$

$$v(0, t) = \frac{\partial v(0, t)}{\partial z} = \frac{\partial^2 v(0, t)}{\partial z^2} = \frac{\partial^3 v(0, t)}{\partial z^3} = 0,$$

где $z \in [0, l]$, m — погонная масса стержня; $M \left(\frac{\partial}{\partial t} \right)$, $N \left(\frac{\partial}{\partial t} \right)$ — временные операторы «комбинированной модели»

$$v_m \overset{(m)}{\sigma} + \dots + v_1 \sigma + \sigma = E(\varepsilon + \mu_1 \varepsilon + \dots + \mu_n \varepsilon). \quad (2)$$

Представляя решение в виде $v(z, t) = f(z) \exp \tilde{\lambda} t$ ($\tilde{\lambda}$ — характеристический показатель) и разделяя переменные, приходим к соответствующей задаче на собственные значения

$$f^{IV}(x) - \tilde{\beta} f''(x) - \tilde{\delta} f(x) = 0, \quad (3)$$

$$f(0) = f'(0) = f''(1) = f'''(1) = 0.$$

Здесь

$$z = xl, \quad \tilde{\beta} = -\beta \frac{M(\lambda)}{N(\lambda)}; \quad \beta = \frac{Hl^2}{EI};$$

$$M(\lambda) = 1 + \tilde{v}_1 \lambda + \dots + \tilde{v}_m \lambda^m; \quad N(\lambda) = 1 + \tilde{\mu}_1 \lambda + \dots + \tilde{\mu}_n \lambda^n;$$

$$\lambda = \tilde{\lambda} \sqrt{a}; \quad \tilde{v}_i = v_i \sqrt{a}; \quad \tilde{\mu}_i = \mu_i \sqrt{a}; \quad a = \frac{ml^4}{EI}; \quad \tilde{\delta} = -\lambda^2 \frac{M(\lambda)}{N(\lambda)}.$$

При $\mu_j = \nu_i = 0$ ($i = 1, 2, \dots, n; j = 1, 2, \dots, m$) из (3) получаем задачу для случая, когда рассматриваемый стержень идеально упругий; в этом случае, как известно, автоколебательная потеря устойчивости обусловлена слиянием первой и второй частот.

Из отмеченного следует, что характеристическое уравнение задачи (3) имеет вид

$$F_0(\tilde{\beta}, \tilde{\delta}, x = 1) \equiv 1 - a_{4,0}(\tilde{\beta}) \tilde{\delta} + a_{4,1}(\tilde{\beta})\tilde{\delta}^2 + \dots = 0. \quad (4)$$

Левая часть этого уравнения не является целой функцией от λ ; она имеет существенно особые точки в конечной части комплексной плоскости. При достаточно малых значениях параметров μ_j особые точки расположены вне круга некоторого радиуса R , так что при $|\lambda| < R$ функция F_0 является аналитической.

Рассмотрим последовательность функций

$$S_k = 1 + \sum_{n=1}^k (-1)^n \left\{ \sum_{l=0}^{k-n} b_{n-1,l} \tilde{\beta}^l \right\} \tilde{\delta}^n \quad \left(b_{n-1,l} = 2^{2n-1} \frac{C_{2n-1+l}^{2n-1}}{(4n+2l)!} \right), \quad (5)$$

приближающих функцию F_0 равномерно в круге $|\lambda| < R$. Очевидно, что при достаточно больших значениях k корни $|\lambda_i| < R$ уравнения (4) будут мало отличаться от соответствующих нулей функции (5).

Предположим, что потеря устойчивости исследуемой системы обусловлена переходом в правую полуплоскость некоторых из корней $|\lambda_i| < R$. Тогда достаточно ограничиться рассмотрением соответствующего (5) полинома $P_k(\lambda) = S_k(\lambda) N^k(\lambda)$. В частности, этот полином для случая $m = n = 1$ в (2) имеет вид (учитываются только линейные члены по μ_1, ν_1)

$$P_k(\beta, \lambda) = 1 + k\mu_1\lambda + 2\varphi_2\lambda^2 + 2\mu_1k \left[\varphi_2 - \frac{(1-\gamma)}{k} \varphi_3 \right] \lambda^3 + 2^3\varphi_4\lambda^4 + \dots \\ \dots + 2^{2k-1} \varphi_{2k} \lambda^{2k} + 2^{2k-1} \mu_1 k \left[\varphi_{2k} - \frac{(1-\gamma)}{k} \varphi_{2k+1} \right] \lambda^{2k+1}, \quad (6)$$

где

$$\varphi_{2n} = \sum_{l=0}^{k-n} (-1)^l b_{n-1,l} \beta^l; \quad \varphi_{2n+1} = \sum_{l=0}^{k-n} (-1)^l (n+l) b_{n-1,l} \beta^l; \quad \gamma < 1 \\ (n=1, 2, \dots, k)$$

Вещественная пара функций [5] для полинома (6) определяется формулами

$$u = 1 - 2\varphi_2\lambda^2 + 2^3\varphi_4\lambda^4 - \dots + (-1)^k 2^{2k-1} \varphi_{2k} \lambda^{2k}; \quad (7) \\ v = k\mu_1\lambda v^* = k\mu_1\lambda \left[1 - 2 \left(\varphi_2 - \frac{(1-\gamma)}{k} \varphi_3 \right) \lambda^2 + \dots \right. \\ \left. \dots + (-1)^k 2^{2k-1} \left(\varphi_{2k} - \frac{(1-\gamma)}{k} \varphi_{2k+1} \right) \lambda^{2k} \right].$$

Отсюда видно, что при достаточно большом k корни (λ_i) этих функций будут близкими. Поэтому для нахождения критического значения параметра нагрузки будем пользоваться последовательностями двусторонних оценок работы [3].

Для определения критического значения β^* с недостатком ($\tilde{\beta}_2$) согласно [3] и (7) имеем уравнение

$$\tilde{\Delta}_2 = \varphi_5(\varphi_2\varphi_3 - 2\varphi_6) - \varphi_4\varphi_3^2 = 0. \quad (8)$$

Верхнее значение $\tilde{\beta}_3$ найдем [2] из уравнения

$$\tilde{D}_3 = \tilde{\Delta}_2 + 2\varphi_3\varphi_7 = 0. \quad (9)$$

Из уравнений (8) и (9) видно, что значения $\tilde{\beta}_2$ и $\tilde{\beta}_3$ не зависят от параметров μ_1, ν_1 . Вычисления показывают, что $\tilde{\beta}_2 \approx 10,5$, а $\tilde{\beta}_3 \approx 11$. Следовательно,

уже первые приближения к критическому значению параметра нагрузки β^* дают достаточно узкую вилку*. Очевидно, что аналогично можно определять приближенные значения критических нагрузок и в более сложных случаях.

Таким образом, данный подход в отличие от численных методов позволяет относительно просто оценивать критические значения флаттера упруго-вязких систем, а также получать определенные качественные выводы о влиянии тех или иных параметров на характер поведения таких систем.

ЛИТЕРАТУРА

1. Жинжер Н. И. Об устойчивости неконсервативных упругих систем при наличии трения. — Изв. вузов. Машиностроение, 1968, № 4, с. 65—68.
2. Зорій Л. М., Ісаєв Ю. І. Двосторонні оцінки критичних параметрів пружних систем при флаттері. — Дюнов. АН УРСР. Сер. А, 1973, № 6, с. 529—531.
3. Зорій Л. М., Ісаєв Ю. І. Двосторонні оцінки критичних параметрів флаттера в деяких особливих випадках. — Математическіе методи і фізико-механіческіе поля, 1975, вып. 1, с. 199—201.
4. Немат-Нассер, Просад, Герман. Дестабилизирующее влияние сил, зависящих от скорости, в неконсервативных непрерывных системах. — Ракетная техника и космонавтика, 1966, вып. 7, с. 160—165.
5. Чеботарев Н. Г., Мейман Н. С. Проблема Рауса—Гурвица для полиномов и целых функций. М., Изд-во АН СССР, 1949.

Львовский филиал математической
физики Института математики АН УССР

Поступила в редколлегию
8.VIII 1974 г.

УДК 534. 1:531. 221. 3

О. И. Зяя, Н. И. Зворук

К ИССЛЕДОВАНИЮ КОЛЕБАНИЙ УПРУГОГО СТЕРЖНЯ ПОД ДЕЙСТВИЕМ РАСПРЕДЕЛЕННЫХ ПРОДОЛЬНЫХ УСИЛИЙ

Рассмотрим задачу о малых поперечных колебаниях прямолинейного стержня, нагруженного продольными усилиями интенсивности $\alpha f(x)$ (α — вещественный параметр, $f(x)$ — некоторая функция, заданная на отрезке $[0, 1]$). Концы стержня считаются шарнирно опертыми. В данном случае приходим к следующей краевой задаче на собственные значения:

$$y^{IV}(x) + pf(x)y''(x) + pf'(x)y'(x) - \delta^4 y(x) = 0, \quad (1)$$

$$y(0) = y''(0) = y(1) = y''(1) = 0,$$

где

$$p = \frac{\alpha l^3}{EI}, \quad \delta^4 = \frac{ml^4}{EI} \omega^2$$

(l , m , EI — соответственно длина, масса и изгибная жесткость стержня; ω — параметр частоты; $y(x)$ — отклонения стержня от прямолинейной формы равновесия).

Полагая

$$y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} y_n(x) p^n \quad (2)$$

и поступая аналогично работе [1], приходим к характеристическому уравнению задачи

$$\sum_{k=1}^{\infty} A_k(\delta) p^k = 0. \quad (3)$$

* Значение $\beta^* \approx 10,9$, определенное численными методами, приводится, например, в работах [1, 4].