

МИНИСТЕРСТВО СТРОИТЕЛЬСТВА ПРЕДПРИЯТИЙ  
НЕФТЕНОЙ И ГАЗОВОЙ ПРОМЫШЛЕННОСТИ



Всесоюзный научно-исследовательский институт  
по строительству машиностроительных трубопроводов

# рекомендации

ПО РАСЧЕТУ ТРУБОПРОВОДОВ  
ИЗ МНОГОСЛОЙНЫХ ТРУБ  
НА ДИНАМИЧЕСКИЕ НАГРУЗКИ

Р 451-82

МОСКВА 1982

МИНИСТЕРСТВО СТРОИТЕЛЬСТВА ПРЕДПРИЯТИЙ  
НЕФТЯНОЙ И ГАЗОВОЙ ПРОМЫШЛЕННОСТИ

Всесоюзный научно-исследовательский институт  
по строительству магистральных трубопроводов

**·ВНИИСТ·**



# **РЕКОМЕНДАЦИИ**

ПО РАСЧЕТУ ТРУБОПРОВОДОВ  
ИЗ МНОГОСЛОЙНЫХ ТРУБ  
НА ДИНАМИЧЕСКИЕ НАГРУЗКИ

**Р 451-82**



**МОСКВА 1982**

УДК 621.643.001.3

"Рекомендации по расчету трубопроводов из многослойных труб на динамические нагрузки" разработаны лабораторией методов расчета трубопроводов и соединительных деталей ВНИИСТА совместно с отраслевой лабораторией прочности КТИРПиХ при участии ВЦ КТИРПиХ.

В них изложены расчетные модели, методы расчета, расчетные зависимости и алгоритмы вычисления частот свободных колебаний балочных элементов трубопроводов из многослойных труб, определяющие отличие поведения многослойных трубопроводов при динамических нагрузках от колебаний однослойных трубопроводов.

Рекомендации разработаны на основе теоретических исследований, экспериментальных измерений на лабораторных моделях и натурных трубопроводах.

В разработке Рекомендаций принимали участие канд.техн.наук М.С.Герштейн и инженер С.С.Халюк.

---

© Всесоюзный научно-исследовательский институт по строительству магистральных трубопроводов (ВНИИСТ), 1982

Всесоюзный научно-исследовательский институт по строительству магистральных трубопроводов (ВНИИСТ)

Рекомендации по расчету трубопроводов из многослойных труб на динамические нагрузки

Р 451-82

Разработаны впервые

## I. ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

1. Рекомендации по расчету содержат расчетные модели, основные уравнения, алгоритмы вычислений, расчетные и графические зависимости для определения частот и форм свободных колебаний балочных элементов трубопроводов из многослойных труб.

2. Рекомендации разработаны в развитие главы СНиП II-45-75 "Нормы проектирования. Магистральные трубопроводы".

3. Расчетные зависимости для балочного трубопровода из элементов многослойных и однослойных труб, основанные на модели длинной ортотропной конструктивно неоднородной оболочки, приведены в разделе 2. Для малых колебаний построены частотные зависимости, определены значения "предельной длины" трубопровода, выше которой можно определять наименьшую частоту собственных колебаний по "балочным" соотношениям.

Приведены амплитудно-частотные зависимости для нелинейных колебаний трубопровода, при которых балочная форма динамических перемещений связана с овализацией поперечного сечения.

4. В приложении рассмотрены примеры расчета амплитудно-частотных зависимостей нелинейных колебаний и таблицы.

5. Колебания элемента трубопровода, рассматриваемого как многослойная оболочка с однородными слоями, описаны в разделе 3. Приведены уравнения движения оболочки, методы и алгоритмы решения для линейных колебаний с малыми амплитудами и нелинейных колебаний с амплитудой порядка толщины оболочки. Даны гра-

Внесено лабораторий методов расчета трубопроводов и соединительных деталей ВНИИСТА

Утверждено Всесоюзным научно-исследовательским институтом по строительству магистральных трубопроводов  
5 декабря 1981 г.

Срок введения  
1 июля 1982 г.

фики зависимостей частоты колебаний от числа окружных и продольных волн для оболочки с внутренним давлением и без него при различных соотношениях геометрических размеров, а также амплитудно-частотные характеристики нелинейных колебаний оболочек.

## 2. СВОБОДНЫЕ КОЛЕБАНИЯ БАЛОЧНОГО КОНСТРУКТИВНО-НЕОДНОРОДНОГО ТРУБОПРОВОДА

### РАСЧЕТНАЯ СХЕМА И ОСНОВНЫЕ УРАВНЕНИЯ

2.1. Многослойные трубы для магистральных трубопроводов состоят из спирально-свернутых обечаек, сваренных между собой кольцевыми швами. Расчетная схема такой конструктивно-неоднородной оболочки должна учитывать многослойность стенки, наличие регулярно расположенных по длине кольцевых подкреплений и отсутствие взаимного смещения слоев в местах подкреплений. Возможны и различные конструктивные решения многослойных труб.

На рис. I представлена труба, состоящая из  $l$  обечаек с числом слоев, равным  $p$ .

Приведенная цилиндрическая жесткость такой трубы может быть найдена по следующей зависимости:

$$D_{np} = \left[ D_0 \frac{a+2\delta}{\ell} + D_1 \left( 1 - \frac{a+2\delta}{\ell} \right) \right] \frac{\ell}{L} l + D_1 \left( 1 - \frac{\ell}{L} l \right), \quad (I)$$

где  $D_0$  - цилиндрическая жесткость оболочки, лишней связей сдвига;

$D_1$  - цилиндрическая жесткость сплошной оболочки, толщина которой равна сумме толщин слоев. Они определяются соотношениями:

$$D_0 = \rho \frac{E h^3}{12(1-\mu^2)} ; \quad (2)$$

$$D_1 = \frac{E h}{1-\mu^2} \sum_{l=1}^p z_l^2 ,$$

где  $z_l$  - расстояния от срединных поверхностей отдельных слоев до срединной поверхности оболочки в целом.

Параметр  $\delta$  определяется по следующей формуле:

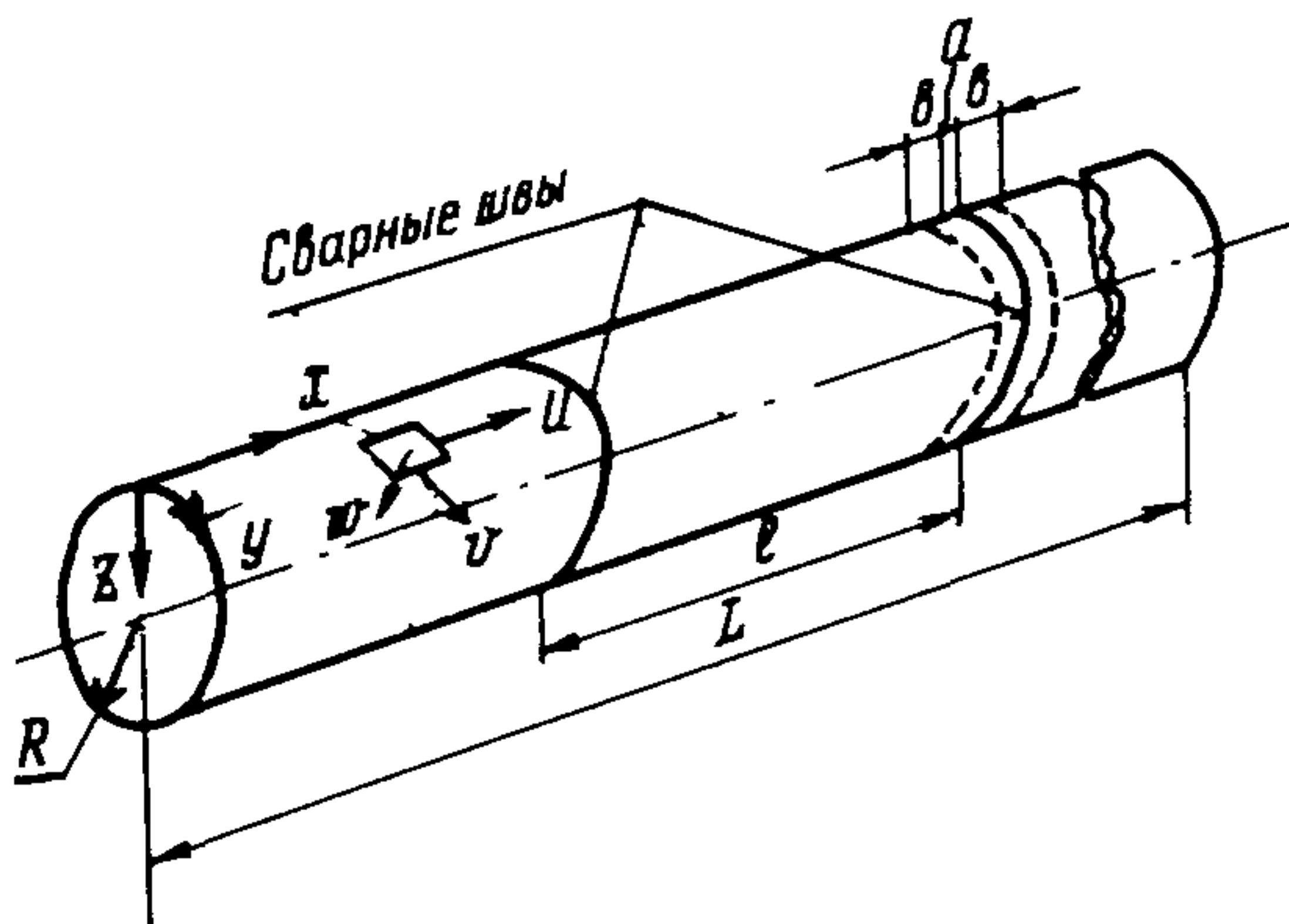


Рис. I. Схема многослойной трубы:

$L$  - длина трубы;  $h$  - толщина одного слоя;  $Q$  - ширина сварного шва;  $B$  - ширина участка, примыкающего к сварному шву и работающего как сплошное кольцо;  
 $l$  - длина обечайки

$$B = K \sqrt{R h}. \quad (3)$$

Коэффициент  $K$  принимает значения 1,5-2 в зависимости от типа применяемого материала, состояния его поверхности, плотности навивки, имеющихся подкрепляющих сварных швов.

При вычислениях  $D_{pp}$  была сделана ориентация на промышленный образец многослойной трубы и значение коэффициента  $K$  было принято равным 1,9.

Значения приведенной цилиндрической жесткости для некоторых конструктивных вариантов труб представлены в табл. I. Число секций для всех вариантов равно 7.

2.2. При составлении уравнений движения использованы безразмерные величины

$$\{x, y, u, v, w\} = \frac{1}{R} \{X, Y, U, V, W\}, \quad t = \frac{t}{R} \sqrt{\frac{E}{\rho(1-\mu^2)}}, \quad (4)$$

где  $X$  направлена по образующей,  $Y$  - по дуге окружности.

Таблица I

| Характеристика трубы |        |   | $\delta$ ,<br>см | $D_{pr}$ ,<br>кгс·см |
|----------------------|--------|---|------------------|----------------------|
| $h$ ,<br>мм          | $\rho$ | Наличие<br>однослой-<br>ных сек-<br>ций |                  |                      |
| 4,1                  | 4      | Нет                                     | 9,17             | $1,7 \cdot 10^5$     |
| 4,6                  | 5      | Нет                                     | 9,71             | $4,4 \cdot 10^5$     |
| 6,0                  | 5      | Нет                                     | 11,10            | $10,56 \cdot 10^5$   |
| 5,5                  | 6      | Нет                                     | 10,60            | $12,77 \cdot 10^5$   |
| 2,0                  | 4      | Нет                                     | 6,4              | $0,17 \cdot 10^5$    |
| 4,1                  | 4      | Две крайние                             | 9,17             | $3,48 \cdot 10^5$    |

Основные допущения полубезмоментной теории оболочек сводятся к следующему:

1) относительное удлинение  $\epsilon_y$  профиля поперечного сечения оболочки и относительный сдвиг  $\epsilon_{xy}$  в срединной поверхности малы по сравнению с производными перемещений, или

$$\frac{\partial v}{\partial y} + u' = \epsilon_y \approx 0, \quad \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} = \epsilon_{xy} \approx 0; \quad (5)$$

2) в соотношениях упругости можно не учитывать часть удлинения  $\epsilon_x$ , связанную с усилиями  $T_y$ , и часть момента  $M_y$ , связанную с параметром  $\chi_x$ . Это означает принятие соотношений упругости в упрощенном виде:

$$\begin{aligned} M_x &= \mu D_{pr} \chi_y, \\ T_x &= E H \epsilon_x, \quad (H = \rho h), \\ M_y &= D_{pr} \chi_y; \end{aligned} \quad (6)$$

3) во всех уравнениях равновесия, кроме уравнения моментов относительно касательной к координатным линиям  $y$ , можно пренебречь усилием  $Q_x$  и моментами  $M_x$  и  $M_{xy}$ .

С учетом принятых допущений уравнения движения имеют вид:

$$\frac{\partial T_x}{\partial x} + \frac{\partial T_{xy}}{\partial y} - Q_y \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} - \rho H \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0,$$

$$\frac{\partial T_y}{\partial y} + \frac{\partial T_{xy}}{\partial x} - \frac{1}{R_y^*} Q_y - \rho H \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} = 0,$$

$$\frac{T_y}{R_y^*} + \frac{\partial Q_y}{\partial y} + T_x \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} - q - \rho H \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} = 0, \quad (7)$$

$$\frac{\partial M_x}{\partial x} + \frac{\partial M_{xy}}{\partial y} - Q_x = 0,$$

$$\frac{\partial M_y}{\partial y} - Q_y = 0$$

Входящий в уравнение радиус кривизны деформированной срединной поверхности  $R_y^*$  определяется следующей зависимостью:

$$\frac{1}{R_y^*} = \frac{1}{R} \left( 1 - \frac{\partial \psi}{\partial y} \right), \quad \psi = \frac{\partial w}{\partial y} - \nu, \quad (8)$$

где  $\psi$  – угол поворота касательной к средней линии контура поперечного сечения.

Уравнения движения (7) после преобразования и подстановки зависимостей усилий от перемещений приводят к одному уравнению в перемещениях:

$$\begin{aligned} \frac{\partial^3 u}{\partial x^3} - \frac{\partial^3 u}{\partial x \partial y^2} \cdot \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} - 2 \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} \frac{\partial^3 w}{\partial x^2 \partial y} - \frac{\partial u}{\partial x} \left( \frac{\partial^4 w}{\partial x \partial y^2} + \right. \\ \left. + C^2 \left[ \left( \frac{\partial^3 \psi}{\partial y^3} \right)^2 + 2 \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} \frac{\partial^4 \psi}{\partial y^4} + \frac{\partial^5 \psi}{\partial y^5} \right] + C^2 \left( \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \frac{\partial \psi}{\partial x} \frac{\partial^3 \psi}{\partial x \partial y^2} \right) + \right. \\ \left. + C^2 \frac{\partial^3 \psi}{\partial y^3} - K_q \frac{\partial^3 \psi}{\partial y^3} \right) = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \left( \frac{\partial u}{\partial x} + w - \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right). \quad (9) \end{aligned}$$

Здесь  $C^2 = \frac{D_{pp}}{R^2 E H}$ ,  $K_q = \frac{q R}{E H}$ . (10)

### 2.3. Колебания трубопровода при малых перемещениях.

Для получения уравнения движения, описывающего малые колебания трубопровода, необходимо в (9) исключить нелинейные члены. Линеаризованное таким образом уравнение примет вид:

$$\frac{\partial^3 u}{\partial x^3} + C^2 \left( \frac{\partial^5 \psi}{\partial y^5} + \frac{\partial^3 \psi}{\partial y^3} \right) - K_q \frac{\partial^3 \psi}{\partial y^3} = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \left( \frac{\partial u}{\partial x} + w - \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right). \quad (II)$$

Принята следующая аппроксимация нормальной составляющей перемещения точки срединной поверхности трубы:

$$W = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f_n(x) e^{inx} \sin(\omega t). \quad (I2)$$

Остальные составляющие примут вид:

$$\begin{aligned} U &= - \sum_{\substack{n=-\infty \\ n \neq 0}}^{\infty} \frac{1}{n^2} f_n(x) e^{inx} \sin(\omega t), \\ V &= - \sum_{\substack{n=-\infty \\ n \neq 0}}^{\infty} \frac{1}{in} f'_n(x) e^{inx} \sin(\omega t), \\ W &= - \sum_{\substack{n=-\infty \\ n \neq 0}}^{\infty} \frac{n^2 - 1}{in} f_n(x) e^{inx} \sin(\omega t) \end{aligned} \quad (I3)$$

(Здесь и далее штрихами и римскими цифрами обозначены производные функции  $f_n(x)$  по продольной координате  $x$ ).

Подставив выражения (I3) в (II), после преобразований получим следующее уравнение:

$$\begin{aligned} \frac{1}{n^2} f''_n(x) + n^2(n^2 - 1)(c^2 n^2 - c^2 + K_q) f_n(x) - \omega_*^2 \frac{1}{n^2} f''_n(x) - \\ - (n^2 + 1) f_n(x) = 0. \end{aligned} \quad (I4)$$

Границные условия на концах трубы, соответствующие шарнирному опиранию, имеют вид:

$$\text{при } x = 0, \quad x = L, \quad U = V = W = T_x = 0. \quad (I5)$$

Функция  $f_n(x)$  задана в виде ряда:

$$f_n(x) = \sum_{m=1}^{\infty} B_{m,n} \sin mx. \quad (I6)$$

$$\text{Здесь и ранее: } \lambda = \frac{m\pi R}{L}, \quad \omega_*^2 = \frac{\omega^2 R^2 \rho (1 - \mu^2)}{E}.$$

С учетом (I6) уравнение (I5) принимает вид:

$$\lambda^4 + n^2(n^2 - 1)(c^2 n^2 - c^2 + K_q) = \omega_*^2 [\lambda^2 + n^2(n^2 + 1)]. \quad (I7)$$

Решив (I7) относительно  $\omega_*^2$ , получим расчетную формулу для квадрата собственной частоты замкнутой цилиндрической

конструктивно-неоднородной оболочки с шарнирным опиранием концов. Формула учитывает влияние внутреннего давления (при внешнем давлении знак при коэффициенте  $K_q$  изменяется на минус).

$$\omega_*^2 = \frac{\lambda^4 + \pi^4(\pi^2 - 1)[c^2(\pi^2 - 1) + K_q]}{\lambda^2 + \pi^2 + \pi^4}. \quad (18)$$

Увеличение жесткости трубы приводит, с одной стороны, к возрастанию абсолютных значений собственных частот, с другой — к перераспределению ( $\omega_*$ ) относительно форм колебаний. В связи с этим используется понятие предельной длины трубопровода в виде параметра  $L_* = L_{pr}/R$ , где  $L_{pr}$  — длина трубы, соответствующая равенству собственных частот при колебаниях по формам с одной и двумя окружными волнами.

Приравняв значения собственных частот (18) при  $\pi = 1$  и  $\pi = 2$  и полагая  $\lambda^2 \approx 0$ , получим

$$L_* = \frac{L_{pr}}{R} = \frac{\pi}{2\sqrt{c}} \left( 1 - \frac{K_q}{3c^2} \right)^{-1/4} \quad (19)$$

Отсюда, при  $K_q = 0$  (труба, не загруженная давлением) имеем

$$L_* = \frac{\pi}{2\sqrt{c}} \quad (20)$$

#### СВЯЗАННЫЕ КОЛЕБАНИЯ МНОГОСЛОЙНОЙ ТРУБЫ (НЕЛИНЕЙНАЯ ЗАДАЧА)

2.4. Изгибным свободным колебаниям трубы даже при небольших амплитудах сопутствуют колебания, вызывающие изменение геометрии поперечного сечения (овализацию), т.е. характеризующиеся числом окружных волн  $\pi = 2$ . Частота этих наложенных колебаний в два раза превышает основную частоту. Это явление описывается геометрически нелинейной подобезмоментной теорией оболочек. Уравнение движения принимается в виде (9).

Введем двучленную аппроксимацию нормальной составляющей полного перемещения точки срединной поверхности трубы

$$w = f_1 \sin \lambda x \cos y + f_2 \sin \lambda x \cos 2y, \quad (21)$$

где  $f_1, f_2$  - функции времени.

Второе слагаемое выражения (21) представляет собой наложенную составляющую прогиба (результат овализации).

Решение принимается в виде:

$$f_1 = A \cos \omega_* t, \quad f_2 = -B \cos^2 \omega_* t. \quad (22)$$

Использование для интегрирования уравнений движения метода Бубнова-Галеркина приводит к системе уравнений:

$$\begin{aligned} -\omega_*^2 + a_1 - \frac{3}{4} a_2 B &= 0, \\ (\omega_*^2 - \frac{3}{4} \beta_1) B + \frac{3}{4} \beta_2 A &= 0 \end{aligned} \quad (23)$$

Из второго уравнения следует соотношение между амплитудами прогиба  $A$  и овализации  $B$

$$B = -\frac{0,75 \beta_2 A^2}{\omega_*^2 - 0,75 \beta_1}. \quad (24)$$

Подставив (24) в первое уравнение (23), приходим к уравнению второй степени относительно квадрата частоты

$$\omega_*^4 - (a_1 + \frac{3}{4} \beta_1) \omega_*^2 + \frac{3}{4} a_1 \beta_1 - \frac{9}{16} a_2 \beta_2 A^2 = 0, \quad (25)$$

где

$$\begin{aligned} a_1 &= \frac{\lambda^4}{2 + \lambda^2}, & a_2 &= \frac{5\lambda^4}{3\pi(2 + \lambda^2)}, \\ \beta_1 &= \frac{\lambda^4 + 144C^2 + 48K_d}{20 + \lambda^2}, & \beta_2 &= \frac{64\lambda^4}{3\pi(20 + \lambda^2)} \end{aligned} \quad (26)$$

Последний член полученного уравнения учитывает связанность форм колебаний при конечных перемещениях точек трубы.

Окончательная расчетная формула для квадрата частоты

$$\omega_*^2 = \frac{(a_1 + \frac{3}{4} \beta_1)}{2} \pm \sqrt{\frac{(a_1 + \frac{3}{4} \beta_1)^2}{4} - \frac{3}{4} a_1 \beta_1 + \frac{9}{16} a_2 \beta_2 A^2} \quad (27)$$

В частном случае при  $B = 0$  из первого уравнения системы (23) получаем выражение для квадрата наименьшей собственной частоты трубы с недеформируемым контуром поперечного сечения

(т.е. при колебаниях по балочной форме)

$$\omega_*^2 = \frac{\lambda^4}{2 + \lambda^2} \quad (28)$$

### 3. СВОБОДНЫЕ КОЛЕБАНИЯ МНОГОСЛОЙНЫХ ЭЛЕМЕНТОВ ТРУБОПРОВОДА

#### КОЛЕБАНИЯ С МАЛЫМИ АМПЛИТУДАМИ

3.1. В качестве многослойного элемента трубопровода рассматривается одна многослойная обечайка в виде круговой цилиндрической оболочки конечной длины, состоящей из чередующихся слоев одинаковой толщины (рис.2). При рассмотрении колебаний допускается не учитывать конструкцию нахлеста концов наружного и внутреннего слоев. Число слоев обозначается буквой  $\rho$ , толщина слоя оболочки -  $h$ , толщина "шва" - межслоевого зазора -  $h_m$  (рис.3).

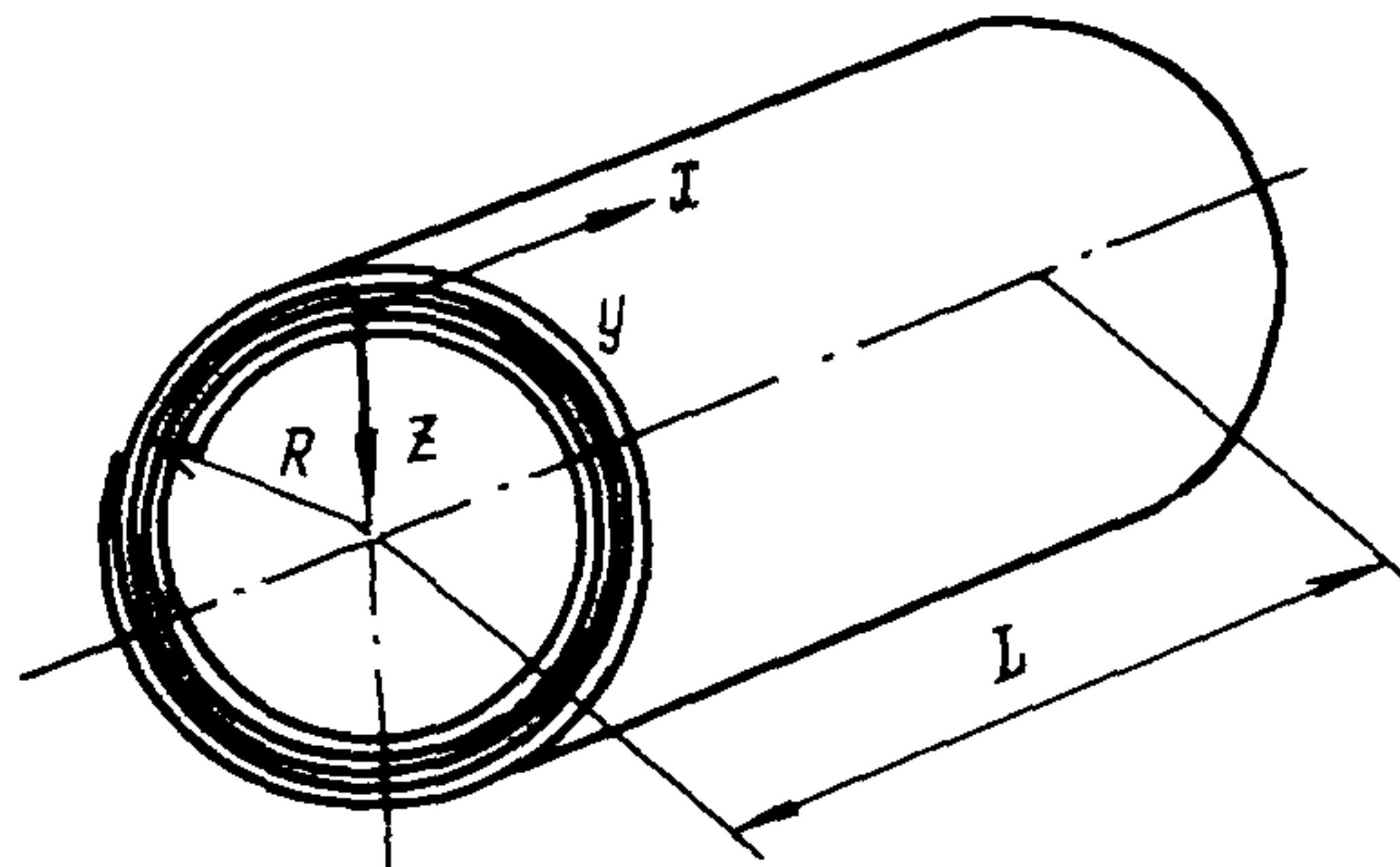


Рис.2. Многослойная рулонированная обечайка

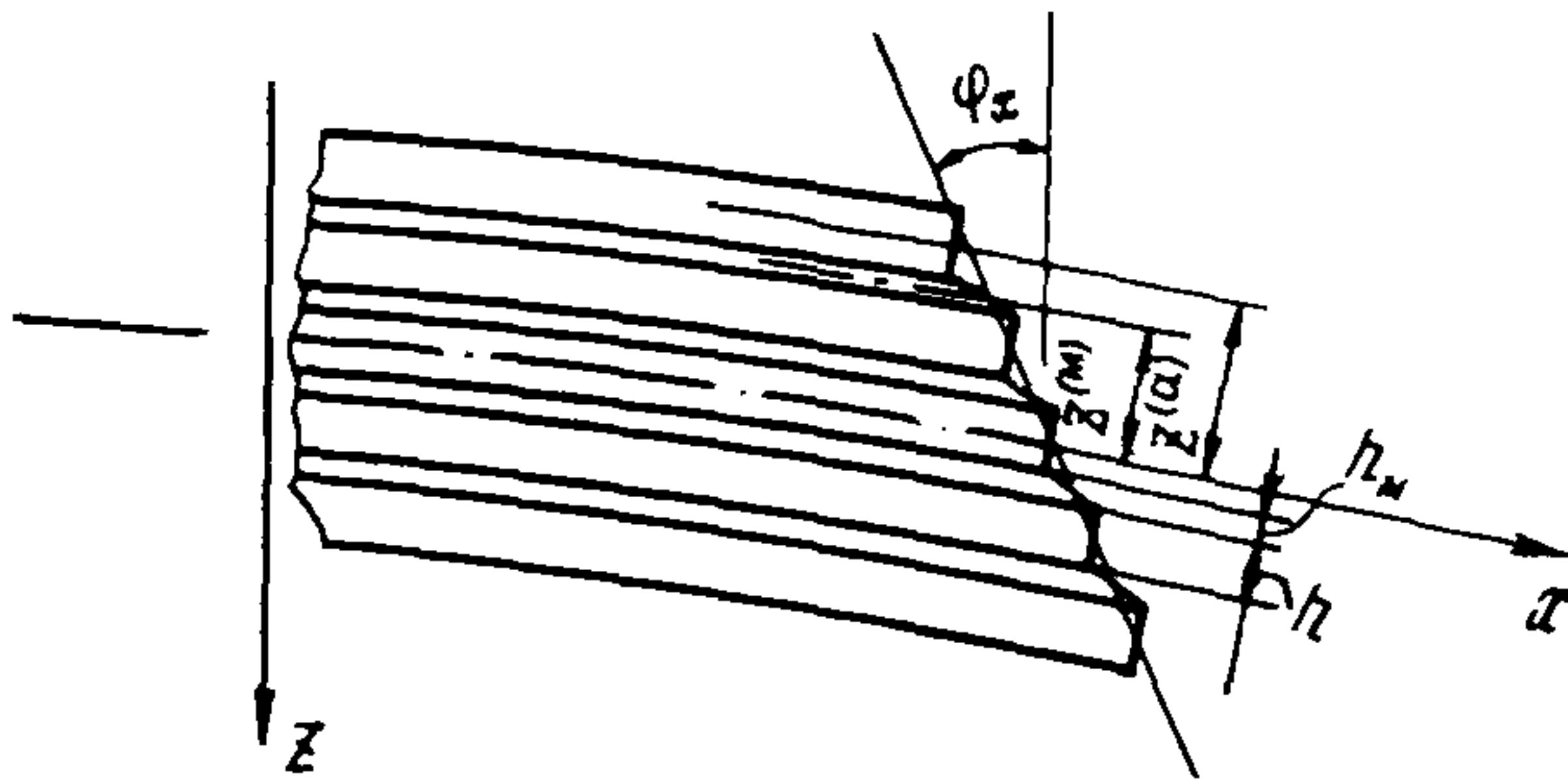


Рис.3. Элемент многослойной оболочки в процессе деформирования

Модуль упругости материала слоя -  $E$ , коэффициент Пуассона материала слоя -  $\mu$ , жесткость "шва" на сдвиг -  $G$ . Радиус срединной поверхности оболочки -  $R$ , длина -  $L$ .

Величина  $h_m$  принимается равной удвоенной высоте микронеровностей  $R_z$  на шероховатой поверхности исходного материала слоев. Для первого класса чистоты  $R_z = 320$  мкм. Соответственно  $h_m = 0,6$  мм. Сдвиговая жесткость  $G$  определяется по формуле

$$G = \frac{h_m}{K_t}, \quad (29)$$

где  $K_t$  - коэффициент контактной податливости,  $\text{мкм} \cdot \text{см}^2/\text{кгс}$ .

Для слоев трубы диаметром 1420 мм принимается  $K_t = 0,2 \text{ мкм} \cdot \text{см}^2/\text{кгс}$ . Отсюда  $G = 3000 \text{ кгс}/\text{см}^2$ . В практических расчетах приведенную жесткость можно принимать по данным эксперимента.

### 3.2. Линейные уравнения движения.

При рассмотрении задачи о свободных колебаниях круговой цилиндрической оболочки с малыми перемещениями используется линеаризованный вариант уравнений движения. Для каждого слоя принята гипотеза Кирхгофа-Лява.

Координата  $X$  отсчитывается в срединной поверхности

вдоль образующей, координата  $y$  - в окружном направлении,

$z$  - по нормали к срединной поверхности к центру кривизны.

Через  $u, v, w$  обозначены составляющие перемещений в направлениях  $x, y, z$ , через  $\varphi_x, \varphi_y$  - углы поворота нормали в плоскостях  $xz, yz$ . Положительные направления усилий в срединной поверхности  $T_x, T_y, T_{xy}$ , поперечных усилий  $Q_x, Q_y$  и моментов  $M_x, M_y, M_{xy}, m_x, m_y, m_{xy}$  показаны на рис.4.

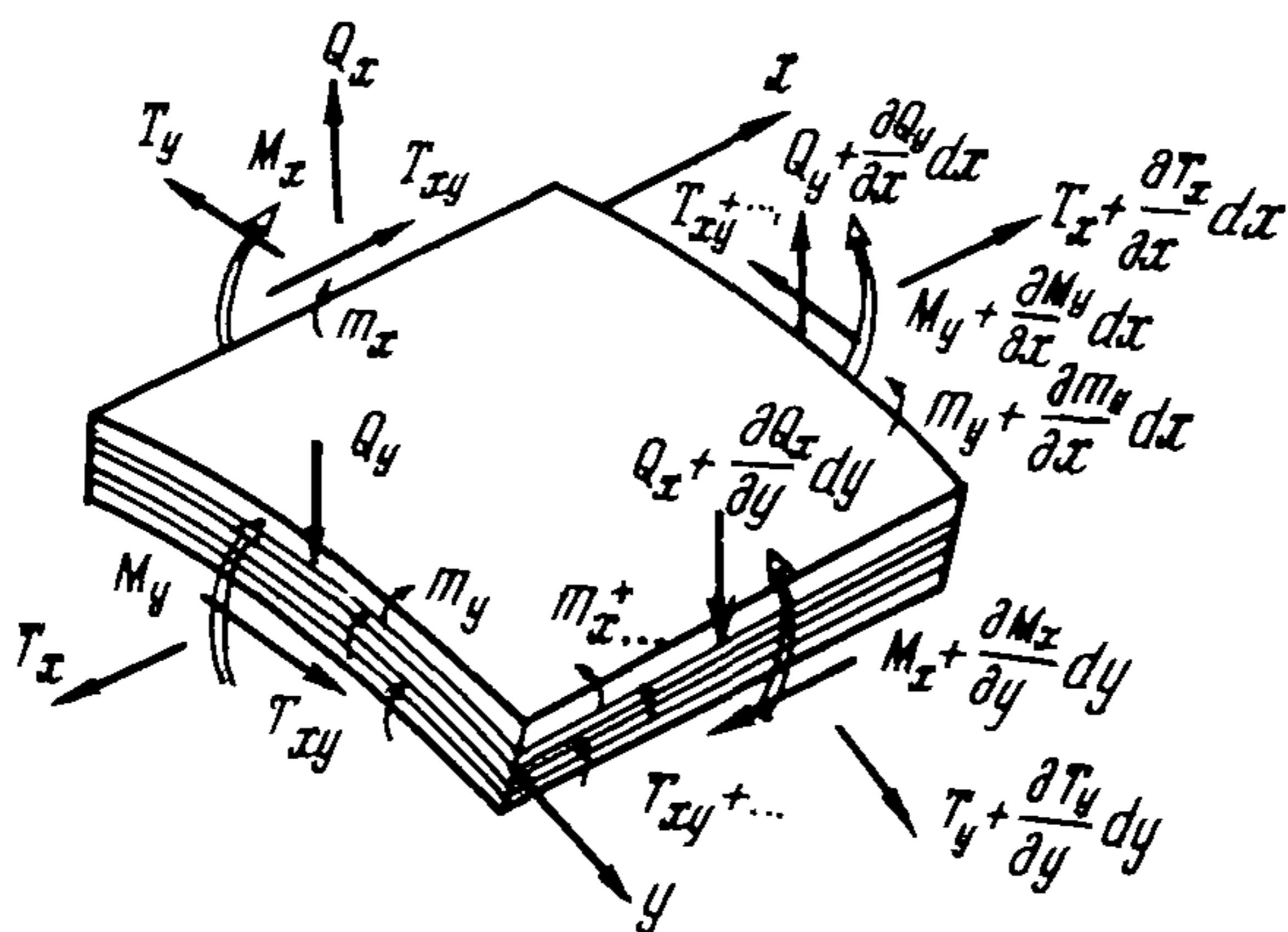


Рис.4. Положительные направления усилий и моментов многослойной оболочки

Уравнения движения в усилиях имеют вид:

$$\frac{\partial T_x}{\partial x} + \frac{\partial T_{xy}}{\partial y} - \rho ph \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0,$$

$$\frac{\partial T_y}{\partial y} + \frac{\partial T_{xy}}{\partial x} - \frac{1}{R} q_y - \rho ph \frac{\partial^2 v}{\partial t^2} = 0,$$

$$\begin{aligned}
& \frac{T_y}{R} + \frac{\partial q_x}{\partial x} + \frac{\partial q_y}{\partial y} + \frac{\partial^2 m_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 m_y}{\partial y^2} + 2 \frac{\partial^2 m_{xy}}{\partial x \partial y} + q - \\
& - \rho p h \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} = 0, \\
& \frac{\partial M_x}{\partial x} + \frac{\partial M_{xy}}{\partial y} - q_x - \eta_2 \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial t^2} = 0, \\
& \frac{\partial M_y}{\partial y} + \frac{\partial M_{xy}}{\partial x} - q_y - \eta_2 \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial t^2} = 0. \tag{30}
\end{aligned}$$

Здесь  $\eta_2 = \rho h \sum_{i=1}^{\rho} z_i^2$ ,  $q$  - внутреннее давление;  
 $\rho$  - плотность материала слоев;  
 $z_i$  - расстояние от срединной поверхности оболочки в целом до срединной поверхности  $i$ -го слоя.

Усилия связаны с перемещениями зависимостью вида

$$\begin{aligned}
T_x &= B \left[ \frac{\partial u}{\partial x} + \mu \left( \frac{\partial v}{\partial y} - \frac{w}{R} \right) \right], \\
T_y &= B \left[ \frac{\partial v}{\partial y} - \frac{w}{R} + \mu \frac{\partial u}{\partial x} \right], \\
T_{xy} &= B \frac{1-\mu}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right), \\
M_x &= D_1 \left( \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} + \mu \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} \right), \\
M_y &= D_1 \left( \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} + \mu \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} \right), \\
M_{xy} &= D_1 \frac{1-\mu}{2} \left( \frac{\partial \varphi_x}{\partial y} + \frac{\partial \varphi_y}{\partial x} \right),
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
m_x &= -D_0 \left( \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \mu \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right), \\
m_y &= -D_0 \left( \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \mu \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right), \\
m_{xy} &= -D_0 \left( \frac{1-\mu}{2} \right) \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y}, \\
q_x &= \frac{1}{1-s} k^2 \rho h_m G \left( \frac{\partial w}{\partial x} + \varphi_x \right) = k^2 G h \rho \left( \frac{\partial w}{\partial x} + \varphi_x \right), \\
q_y &= \frac{1}{1-s} k^2 \rho h_m G \left( \frac{\partial w}{\partial y} + \varphi_y \right). \tag{31}
\end{aligned}$$

Здесь

$$\begin{aligned}
B &= P \frac{Eh}{1-\mu^2}, & D_1 &= \frac{Eh}{1-\mu^2} \sum_{i=1}^P g_i^2, \\
D_0 &= P \frac{Eh^3}{12(1-\mu^2)}, & s &= \frac{h}{h+h_m}. \tag{32}
\end{aligned}$$

Подстановка зависимостей (30) в уравнения (31) приводит к уравнениям движения в перемещениях:

$$\begin{aligned}
&B \left[ \frac{\partial^2 U}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 U}{\partial y^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x \partial y} \right] - B \frac{\mu}{R} \frac{\partial w}{\partial x} - \gamma_1 \frac{\partial^2 U}{\partial t^2} = 0, \\
&B \left[ \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{\partial^2 U}{\partial x \partial y} \right] - \frac{C}{R^2} V - \frac{B+C}{R} \frac{\partial w}{\partial y} - \frac{C}{R} \varphi_y - \gamma_1 \frac{\partial^2 V}{\partial t^2} = 0, \\
&C \nabla^2 w - D_0 \nabla^4 w - \frac{B}{R^2} w + B \frac{\mu}{R} \frac{\partial U}{\partial x} + \frac{B+C}{R} \frac{\partial w}{\partial y} + C \left( \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} + \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} \right) + T_{x_0} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + T_{y_0} \left( \frac{1}{R} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right) - \gamma_1 \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} = 0, \\
&C \frac{\partial w}{\partial x} - D_1 \left( \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial y^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial x \partial y} \right) + C \varphi_x + \gamma_2 \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial t^2} = 0, \\
&C \frac{\partial w}{\partial y} - D_1 \left( \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial y^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial x^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial x \partial y} \right) + \frac{C}{R} V + C \varphi_y + \gamma_2 \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial t^2} = 0. \tag{33}
\end{aligned}$$

Здесь

$$C = k^2 \rho H,$$

$$\eta_1 = \rho p h.$$

### 3.3. Метод и алгоритм решения.

Границные условия на краях для симметричной оболочки длиной  $L$  принимаются в следующем виде:

$$x = 0, \quad x = L, \quad U = W = \varphi_y = M_x = 0, \\ T_x = T_{x_0}, \quad T_y = T_{y_0}, \quad (34)$$

где  $T_{x_0}$  - сжимающие (или растягивающие) усилия, равномерно приложенные к торцам оболочки;

$T_{y_0}$  - окружные усилия от действия внутреннего давления.

Решения для форм колебания, удовлетворяющие принятым граничным условиям, имеют вид:

$$U = U_0 \cos \frac{m\pi x}{L} \sin \frac{n\psi}{R} e^{i\omega t}, \\ V = V_0 \sin \frac{m\pi x}{L} \cos \frac{n\psi}{R} e^{i\omega t}, \\ W = W_0 \sin \frac{m\pi x}{L} \sin \frac{n\psi}{R} e^{i\omega t}, \\ \varphi_x = \Phi \cos \frac{m\pi x}{L} \sin \frac{n\psi}{R} e^{i\omega t}, \\ \varphi_y = \Psi \sin \frac{m\pi x}{L} \cos \frac{n\psi}{R} e^{i\omega t}. \quad (35)$$

Здесь  $m$  - число продольных полуволн;

$n$  - число волн в окружном направлении;

$\omega$  - частота колебаний.

Подстановка выражений (35) в уравнения движения (33) приводит к системе пяти линейных алгебраических однородных уравнений, которую можно представить в виде

$$(\bar{A} - \omega^2 \bar{E}) \bar{U} = 0, \quad (36)$$

где  $\bar{E}$  - единичная матрица;

$\bar{U}$  - вектор-столбец амплитудных значений динамических перемещений ( $U, V, W$ ) и углов поворота ( $\varphi_x, \varphi_y$ );

$\bar{A}$  - симметричная матрица упругих коэффициентов, зависящих от геометрических и механических характеристик оболочки. Элементы матрицы  $A$  вычисляются по следующим формулам:

$$a_{11} = \frac{\rho}{H} \left[ \left( \frac{\pi \bar{\ell}}{\ell} \right)^2 + \frac{1-\mu}{2} \pi^2 \right],$$

$$a_{12} = \frac{\rho(1+\mu)\pi\bar{\ell}\pi}{2H\ell},$$

$$a_{13} = \rho \frac{\mu\pi\bar{\ell}}{H\ell} , \quad a_{14} = a_{15} = 0,$$

$$a_{22} = \frac{\rho}{H} \pi^2 + \rho \frac{1-\mu}{2H\ell} \pi^2 \bar{\ell}^2,$$

$$a_{23} = \frac{\mathcal{D} + \rho}{H} \pi,$$

$$a_{24} = 0, \quad a_{25} = \frac{\mathcal{D}}{\sqrt{H}} \xi,$$

$$a_{33} = \frac{\rho}{12H\bar{\ell}^2} \left( \frac{\pi\bar{\ell}}{\ell} \right)^4 + \frac{\rho}{GH} \left( \frac{\pi\bar{\ell}\pi}{\ell z} \right)^2 + \frac{\rho}{12H\bar{\ell}^2} \pi^4 + \\ + \frac{\mathcal{D} + T_{x_0}}{H} \left( \frac{\pi\bar{\ell}}{\ell} \right)^2 + \frac{\mathcal{D} + T_{y_0}}{H} \pi^2 + \frac{\rho + T_{y_0}}{H},$$

$$a_{34} = \frac{\mathcal{D}}{\sqrt{H}} \xi \frac{\pi\bar{\ell}}{\ell}, \quad a_{35} = \frac{\mathcal{D}}{\sqrt{H}} \xi \pi,$$

$$a_{44} = \left( \frac{\pi\bar{\ell}}{\ell} \right)^2 + \frac{1-\mu}{2} \pi^2 + \mathcal{D} \xi^2,$$

$$a_{45} = \frac{1+\mu}{2} \frac{\pi\bar{\ell}\pi}{\ell},$$

$$a_{55} = \pi^2 + \frac{1-\mu}{2} \left( \frac{\pi\bar{\ell}}{\ell} \right)^2 + \mathcal{D} \xi^2, \quad (37)$$

где

$$\mathcal{D} = \frac{HG(1-\mu^2)}{Eh(1-S)}$$

Кроме того, введены безразмерные параметры:

$$\rho = \frac{L}{R}, \quad \tilde{H} = \frac{H}{h}, \quad z = \frac{R}{h}, \quad \xi^2 = \frac{R^2}{\sum_{i=1}^{\rho} z_i^2},$$

$$\omega_* = \omega R \sqrt{\frac{\rho(1-\mu^2)}{E}}, \quad \tilde{T}_x = \frac{T_x}{Eh}(1-\mu^2), \quad \tilde{T}_y = \frac{T_y}{Eh}(1-\mu^2). \quad (38)$$

Волнистые линии над обозначениями безразмерных величин в (37) опущены.

Однородная система линейных алгебраических уравнений (36) имеет некулевое решение при условии равенства нулю ее определителя

$$\det(\bar{A} - \omega_*^2 \bar{E}) = 0. \quad (39)$$

Из этого уравнения находятся квадраты частот свободных колебаний, являющиеся собственными числами матрицы  $\bar{A}$ . Таким образом, задача свелась к определению собственных чисел и собственных векторов матрицы пятого порядка  $\bar{A}$ , элементы которой определяются выражениями (37).

#### 3.4. Частоты и формы колебаний.

Расчеты выполнены по стандартной программе, реализующей метод вращений, для машин единой системы ЭВМ. Геометрические и физические параметры оболочекарьерились в пределах:  $R/H$  - от 10 до 500,  $L/R$  - от 0,5 до 50, число слоев  $\rho$  - от 2 до 10, отношение сдвиговой жесткости швов  $G$  к модулю упругости слоев  $E$  - от 0 до 0,5. Величина  $S$  принимала значения 0,67 и 0,95. Число полуволн в продольном направлении изменялось от 0 до 12, число окружных волн  $\Pi$  - от 1 до 13.

Проведены вычисления без учета внешних нагрузок и при действии сжимающих равномерно распределенных по окружности усилий, а также внутреннего давления.

Расчеты дают пять значений  $\omega_*$ , соответствующих поперечным, тангенциальным и сдвиговым колебаниям. Результаты представлены в виде таблиц, содержащих все значения  $\omega_*$  для произвольного сочетания  $\Pi$  и  $\Pi$ . Порядок расположения  $\omega_*$  в столбцах следующий (снизу вверх): поперечные, тангенциальные, сдвиговые.

Примеры вычислений приведены в табл.2 (приложение). В начале каждого примера указаны значения  $R/H$  (обозначено  $RH$ );  $L/R$ ;  $G$ , кгс/см $^2$ ; число слоев  $p$  (обозначено  $A$ );  $h_n$ , см ( $HM$ );  $H$ , см;  $\rho$ , кгс·с $^2$ /см $^4$ ;  $\mu$ ;  $E$ , кгс/см $^2$ ;  $T_x$ , ( $TXO$ );  $T_y$ , ( $TYO$ ).

### КОЛЕБАНИЯ С АМПЛИТУДАМИ ПОПЕРЕЧНЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ ПОРЯДКА ТОЛЩИНЫ ОБОЛОЧКИ

3.5. Колебания элемента трубопровода в виде многослойной оболочки с амплитудами поперечных перемещений порядка толщины описываются нелинейными уравнениями движения. Нелинейные уравнения в перемещениях имеют вид:

$$\begin{aligned} C \nabla^2 W - D_0 \nabla^4 W + \frac{C}{BR(1-\mu^2)} \left( \frac{\partial^2 F}{\partial x^2} - \mu \frac{\partial^2 F}{\partial y^2} \right) + \frac{C}{R^2} W - \frac{C}{2R} \left( \frac{\partial W}{\partial y} \right)^2 + \\ + C \left( \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} + \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} \right) + L(W, F) + \frac{1}{R} \frac{\partial^2 F}{\partial x^2} - \zeta_1 \frac{\partial^2 W}{\partial t^2} = 0, \\ D, L(\varphi_x, \varphi_y) - C \varphi_x - C \frac{\partial W}{\partial x} - \zeta_2 \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial t^2} = 0, \\ D, L(\varphi_y, \varphi_x) - C \varphi_y - C \frac{\partial W}{\partial y} - \frac{C}{R} W - \zeta_2 \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial t^2} = 0, \\ \frac{1}{B(1-\mu^2)} \nabla^4 F = L(W, W) - \frac{1}{R} \frac{\partial^2 W}{\partial x^2}, \end{aligned} \quad (40)$$

где  $F$  - функция усилий в срединной поверхности, определяемая соотношениями

$$T_x = \frac{\partial^2 F}{\partial y^2}, \quad T_y = \frac{\partial^2 F}{\partial x^2}, \quad T_{xy} = - \frac{1}{2} \frac{\partial^2 F}{\partial x \partial y}. \quad (41)$$

В уравнениях (40) введены следующие дифференциальные операторы:

$$L(W, F) = \frac{\partial^2 W}{\partial x^2} \frac{\partial^2 F}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 W}{\partial y^2} \frac{\partial^2 F}{\partial x^2} - 2 \frac{\partial^2 W}{\partial x \partial y} \frac{\partial^2 F}{\partial x \partial y},$$

$$L(\varphi_x, \varphi_y) = \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_x}{\partial y^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{\partial^2 \varphi_y}{\partial x \partial y}, \quad (x=y),$$

$$L(w, w) = \left( \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right)^2 - \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2}. \quad (42)$$

Общие выражения для радиального прогиба и углов поворота должны удовлетворять условиям периодичности, которые можно записать в виде

$$w(x, y, t) = w(x, y + 2\pi R, t),$$

$$\frac{\partial^k w}{\partial y^k}(x, y, t) = \frac{\partial^k w}{\partial y^k}(x, y + 2\pi R, t), \quad (k=1, 2, 3, 4),$$

$$v(x, y, t) = v(x, y + 2\pi R, t),$$

$$\frac{\partial v}{\partial y}(x, y, t) = \frac{\partial v}{\partial y}(x, y + 2\pi R, t). \quad (43)$$

Из последнего условия следует

$$\oint \frac{\partial v}{\partial y} dy = 0.$$

### 3.6. Метод и алгоритм решения.

Функции прогиба и углов поворота нормали к срединной поверхности принимаются в виде

$$w(x, y, t) = f_1 \sin \lambda_x \cos ny - f_0 \sin^2 \lambda_x,$$

$$\varphi_x(x, y, t) = \Phi_1 \cos \lambda_x \cos ny - \Phi_0 \sin 2\lambda_x, \quad (44)$$

$$\varphi_y(x, y, t) = \Psi_1 \sin \lambda_x \sin ny,$$

где  $f_1, f_0, \Phi_1, \Phi_0, \Psi_1$  - функции времени;  
 $\lambda$  - параметр волнообразования, равный  $\lambda = \frac{2\pi R}{L}$ .

Условие малости окружной деформации срединной поверхности

$$\int_a^{2\pi R} \epsilon_y dy \approx 0$$

приводит к зависимости для  $f_0$  и  $\Phi_0$ , подстановка которых в (44) дает следующие выражения для аппроксимирующих функций:

$$\begin{aligned}
W &= f_1 \sin \lambda_x \cos \pi y - \frac{\pi^2}{4} f_1^2 \sin^2 \lambda_x, \\
\varphi_x &= \phi_1 \cos \lambda_x \cos \pi y - \frac{\pi^2}{4} \phi_1^2 \sin 2\lambda_x, \\
\psi_y &= \psi_1 \sin \lambda_x \sin \pi y. \tag{45}
\end{aligned}$$

После подстановки (45) в уравнение неразрывности деформаций – четвертое уравнение (40) – интегрированием находится выражение для функции усилий. Затем применение метода Бубнова – Галеркина к первым трем уравнениям (40) дает обыкновенные дифференциальные уравнения относительно амплитуд поперечных перемещений  $f_1$  и углов поворота нормали к срединной поверхности  $\phi_1, \psi_1$ ,

$$\begin{aligned}
\frac{d^2 f_1}{dt^2} + Q^2 f_1 + 2x f_1 \left[ \left( \frac{df_1}{dt} \right)^2 + f_1 \frac{d^2 f_1}{dt^2} \right] + \delta f_1^3 + g f_1^5 + a_1 \phi_1 + a_2 \psi_1 &= 0, \\
\frac{d^2 \phi_1}{dt^2} + U_1 \phi_1 + 2U_2 \phi_1 \left[ \left( \frac{d\phi_1}{dt} \right)^2 + \phi_1 \frac{d^2 \phi_1}{dt^2} \right] + U_3 f_1 - U_4 \psi_1 &= 0, \\
\frac{d^2 \psi_1}{dt^2} + \xi_1 \psi_1 - \xi_3 f_1 - \xi_4 \phi_1 - \xi_5 f_1^3 &= 0. \tag{46}
\end{aligned}$$

Здесь

$$\begin{aligned}
Q^2 &= \frac{1}{\zeta_1} \left[ \frac{D_o}{R^2} r^2 + Cr + \frac{C\lambda^2(\lambda^2 - \mu\pi^2) + \tilde{B}\lambda^4}{r^2} - C \right], \\
x &= \frac{3}{16} \pi^4, \quad g = \frac{3\tilde{B}\lambda^4\pi^8}{16\zeta_1} \left( \frac{1}{r^2} + \frac{1}{6^2} \right), \\
\delta &= \frac{1}{\zeta_1} \left[ \frac{D_o}{R^2} \lambda^4 \pi^4 - \frac{C\pi^4(1-\lambda^2)}{4} + \frac{\tilde{B}\lambda^4}{16} + \right. \\
&\quad \left. + \frac{C\lambda^2\pi^4(\lambda^2 - \mu\pi^2) - 4\tilde{B}\lambda^4\pi^4}{4r^2} \right], \quad \zeta_1 = \frac{\rho h E}{(1-\mu^2)}, \\
U_1 &= \frac{D_1}{\zeta_2} \left( \lambda^2 + \frac{1-\mu}{2} \pi^2 \right) + \frac{C}{\zeta_2} R^2, \quad U_2 = \frac{\pi^4}{4}, \quad U_3 = \frac{CA}{\zeta_2} R^2,
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathcal{V}_4 = \xi_4 &= \frac{\mathcal{D}_1(1+\mu)}{2\zeta_2} \lambda_n, \quad \xi_1 = \frac{\mathcal{D}_1}{\zeta_2} \left( n^2 + \frac{1-\mu}{2} \lambda^2 \right) + \frac{C}{\zeta_2} R^2, \\
 \xi_3 &= \frac{C}{\zeta_2} \left( n + \frac{\lambda^4 - \mu \lambda^2 n^2}{n \gamma^2} - \frac{1}{n} \right), \\
 \xi_5 &= \frac{C \lambda^2 n^3 (\lambda^2 - \mu n^2) R^2}{4 \gamma^2 \zeta_2}, \quad \zeta_2 = \frac{hE}{1-\mu^2} \sum_{i=1}^p z_i^2. \tag{47}
 \end{aligned}$$

При анализе гармонических нелинейных колебаний решение (46) принято в виде

$$\begin{aligned}
 f_1 &= A \cos \omega t, \\
 \phi_1 &= B \cos \omega t, \\
 \psi_1 &= C \cos \omega t. \tag{48}
 \end{aligned}$$

Подстановка этого решения в уравнения движения (46) и применение метода Бубнова-Галеркина приводит систему к виду

$$\begin{aligned}
 (-\omega_*^2 + \Omega^2)A - \alpha \omega_*^2 A^3 + \frac{3}{4} \delta A^3 + \frac{5}{8} g A^5 + a_1 B - a_2 C &= 0, \\
 (-\omega_*^2 + \mathcal{V}_1)B - \mathcal{V}_2 \omega_*^2 B^3 + \mathcal{V}_3 A - \mathcal{V}_4 C &= 0, \\
 (-\omega_*^2 + \xi_1)C - \xi_3 A - \xi_4 B - \frac{3}{4} \xi_5 A^3 &= 0. \tag{49}
 \end{aligned}$$

Приравнивание нулю матрицы, составленной из коэффициентов, при амплитудах  $A, B, C$  приводит к частотному уравнению, которое может быть представлено в виде многочлена третьего порядка относительно квадрата частоты  $\omega_*^2$  с коэффициентами, нелинейно зависящими от амплитуд перемещений,

$$\omega_*^6 - K_1 \omega_*^4 + K_2 \omega_*^2 - K_3 = 0. \tag{50}$$

Коэффициенты  $K_1 - K_3$  связаны с (47) следующими соотношениями:

$$K_1 = a_3 + \frac{\Omega^2 + \frac{3}{4} \delta A^2 + \frac{5}{8} g A^4}{1 + \alpha A^2},$$

$$K_2 = \alpha_4 + \frac{\alpha_3 \Omega^2 + \alpha_1 \dot{V}_3 + \alpha_2 \xi_3 + \frac{3}{4} (\alpha_3 \delta - \alpha_2 \xi_5) A^2 + \frac{5}{8} \alpha_3 g A^4}{1 + \alpha A^2},$$

$$K_3 = \frac{1}{1 + \alpha A^2} \left[ \alpha_4 \Omega^2 - \alpha_1 \alpha_5 - \alpha_2 \alpha_6 + \frac{3}{4} (\alpha_4 \delta + \alpha_1 \dot{\xi}_5 V_4 - \alpha_2 \xi_5 V_1) A^2 + \frac{5}{8} \alpha_4 g A^4 \right].$$

кроме того,

$$\begin{aligned} \alpha_3 &= V_1 + \xi_1, & \alpha_4 &= V_1 \xi_1 - V_4 \xi_4, \\ \alpha_5 &= V_3 \xi_1 - V_4 \xi_3, & \alpha_6 &= V_1 \xi_3 - V_3 \xi_4. \end{aligned} \quad (51)$$

Наименьший корень уравнения, соответствующий поперечным колебаниям, можно найти по формуле

$$(\omega_*^2)_{\text{нел}} = \tilde{\omega}_*^2 = \frac{K_3}{K_2} + \left( \frac{K_3}{K_2} \right)^2 \frac{K_1}{K_2}. \quad (52)$$

Если пренебречь в (49) нелинейными членами, будет найдена частота  $\omega_*$  линейных колебаний с малыми амплитудами. Уравнение скелетной кривой, характеризующей амплитудно-частотную зависимость для нелинейных колебаний, будет представлено в виде

$$V = \tilde{\omega}_* / \omega_*. \quad (53)$$

## ПРИЛОЖЕНИЕ

### Пример расчета I

Выполнить расчет и анализ частот собственных колебаний трубопроводов при двух вариантах конструкций многослойных труб.

Вариант I. Труба состоит из 7 четырехслойных обечайек.

Вариант 2. 5 четырехслойных и две однослоине обечайки (той же толщины) установлены по концам.

Диаметр труб -1420 мм, суммарная толщина 16,4 мм.

Результаты вычислений нижней части спектра собственных частот труб при различных значениях отношения длины трубопровода к радиусу поперечного сечения ( $L/R = 5, 10, 25, 50, 100$ ) представлены на рис.5 и 6 в виде зависимостей частоты от числа волн  $\bar{N}$  в окружном направлении. Волновой параметр  $M$  был принят равным единице, так как именно этому его значению отвечают наименьшие собственные частоты. Величины приведенной ци-

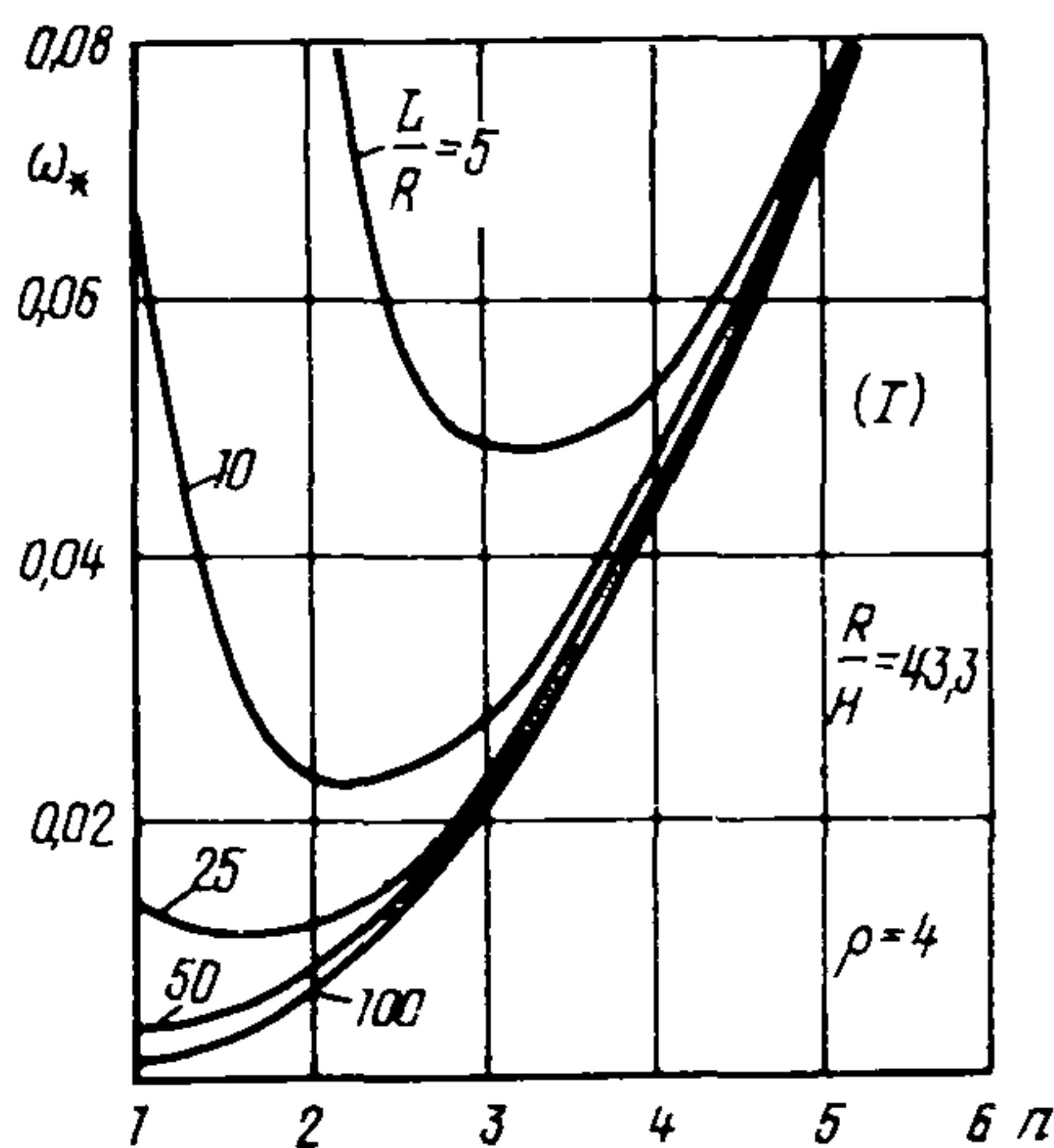


Рис.5. Частотные кривые трубопровода I-го конструктивного варианта

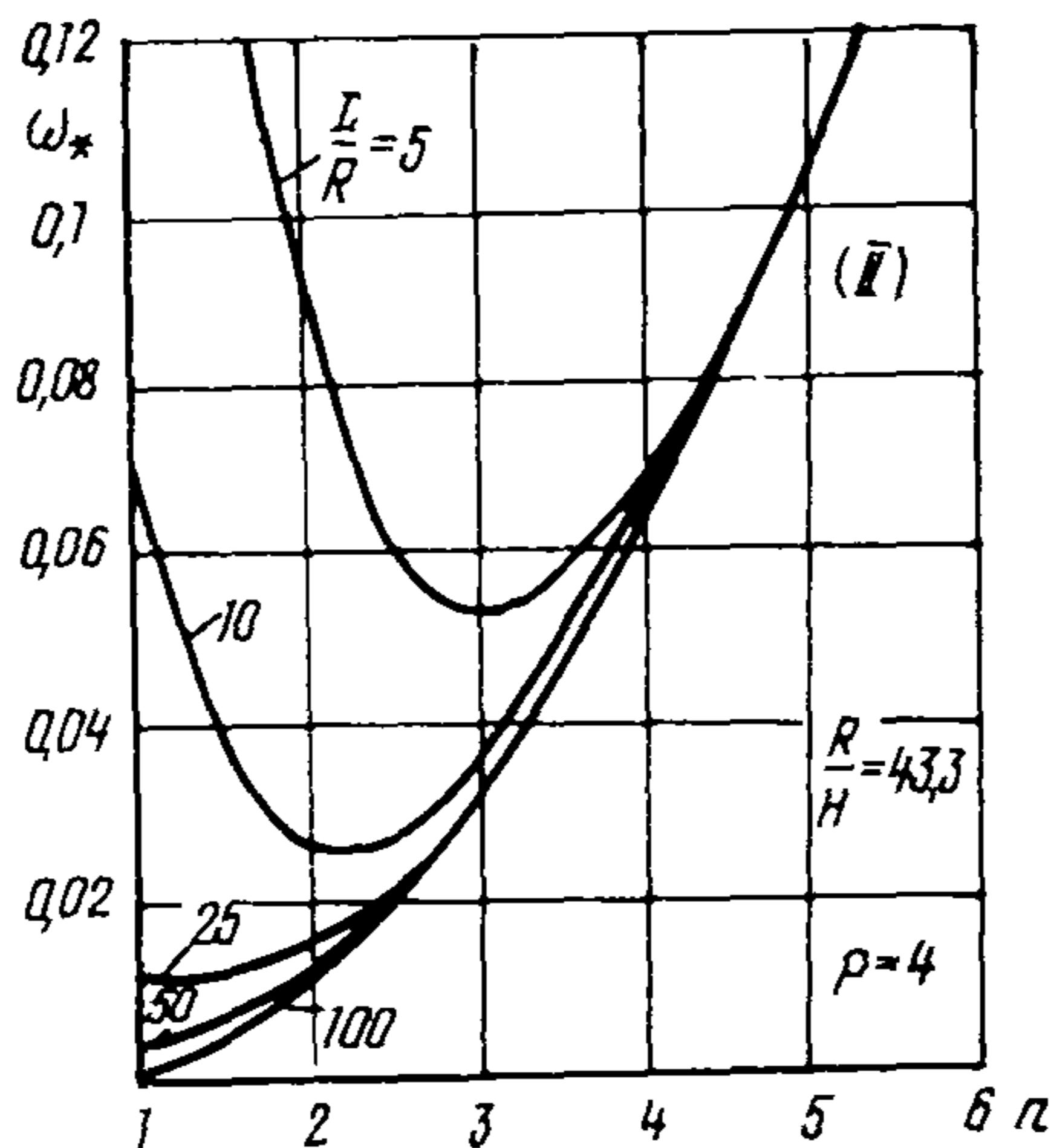


Рис.6. Частотные кривые трубопровода 2-го конструктивного варианта

линдрической жесткости  $D_{pr}$ , соответствующие обоим вариантам, найденные по формулам (I)-(3), равны соответственно  $1,7 \cdot 10^5$  и  $3,48 \cdot 10^5$  кгс·см.

Приведенные графики свидетельствуют о том, что наименьшая собственная частота трубы не всегда соответствует наиболее простой балочной форме колебания. При определенном значении геометрических или жесткостных параметров минимум  $\omega_{1,p}$  смещается в сторону более сложных форм. Так, например, для трубы варианта I при  $L/R = 5$  наименьшая собственная частота соответствует трем волнам в окружном направлении, при  $L/R = 10,25$  - двум, а при  $L/R = 50$  и выше - одной.

На рис.7,8 выполнено графическое определение предельной длины. Для труб вариантов I и 2 она оказалась равной 28 и 23 соответственно.

Значения предельной длины, подсчитанные по формуле (20), равны 28,09 и 23,6. Результаты совпадают.

5

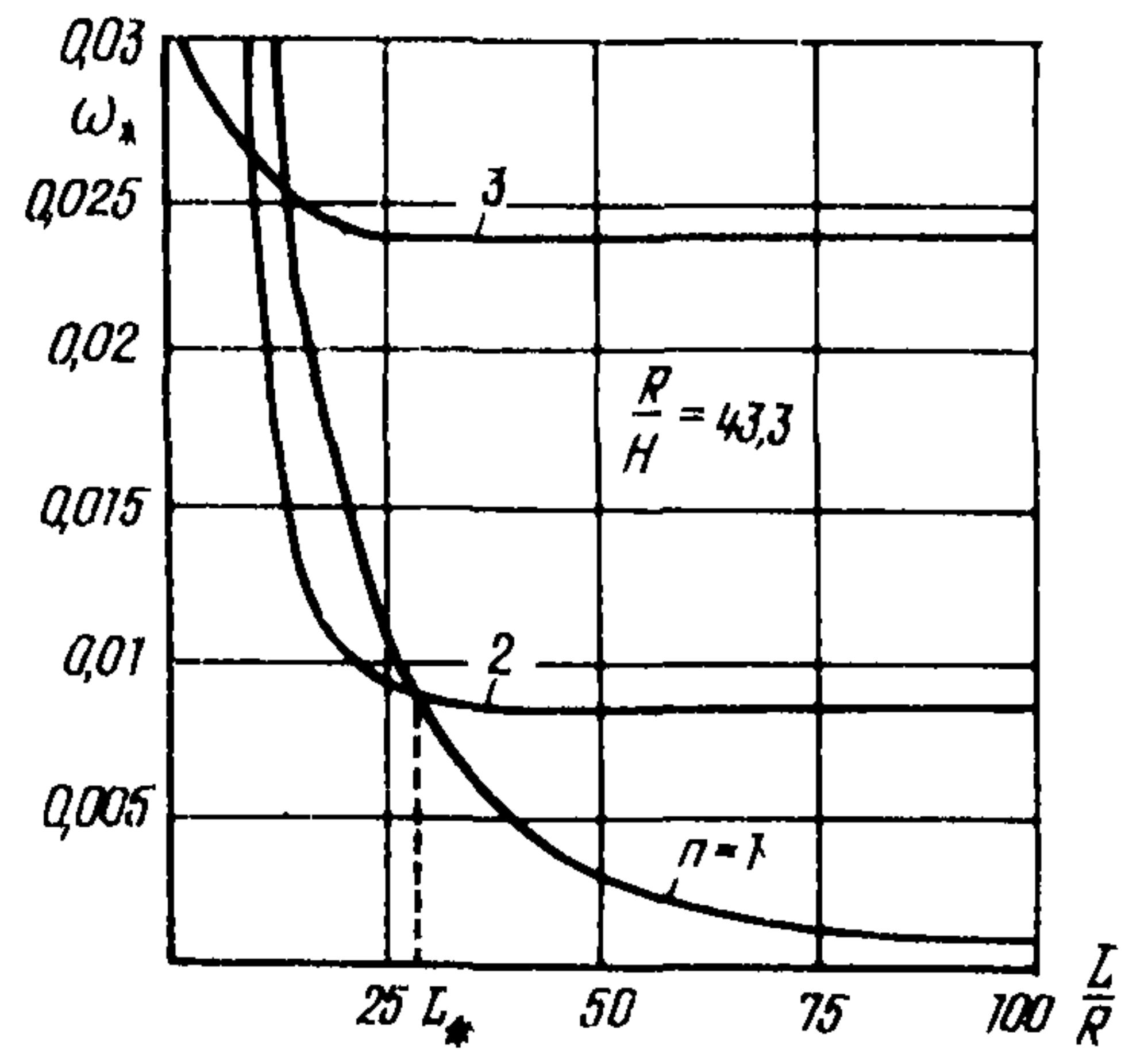


Рис.7. Зависимость низшей частоты от длины трубопровода I-го конструктивного варианта

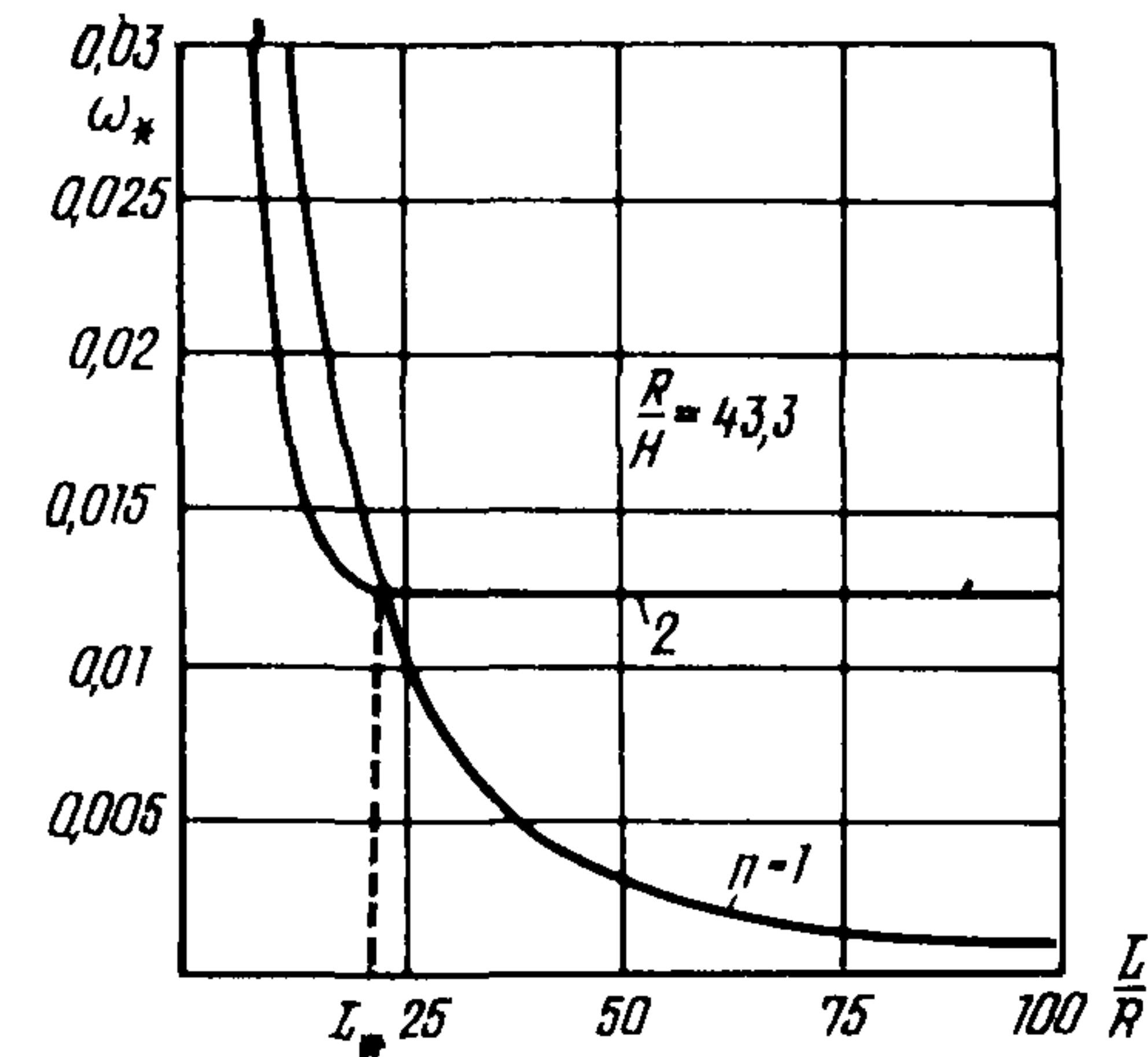


Рис.8. Зависимость низшей частоты от длины трубопровода 2-го конструктивного варианта

На рис.9 показана зависимость предельной длины от параметра приведенной жесткости (I0).

По формуле (I9) были получены значения предельных длин труб, находящихся под действием внутреннего давления. Результаты расчетов отражены на рис.10, из которого следует, что предельная длина при наличии давления резко уменьшается. При этом, чем тоньше труба, тем влияние внутреннего давления существенней.

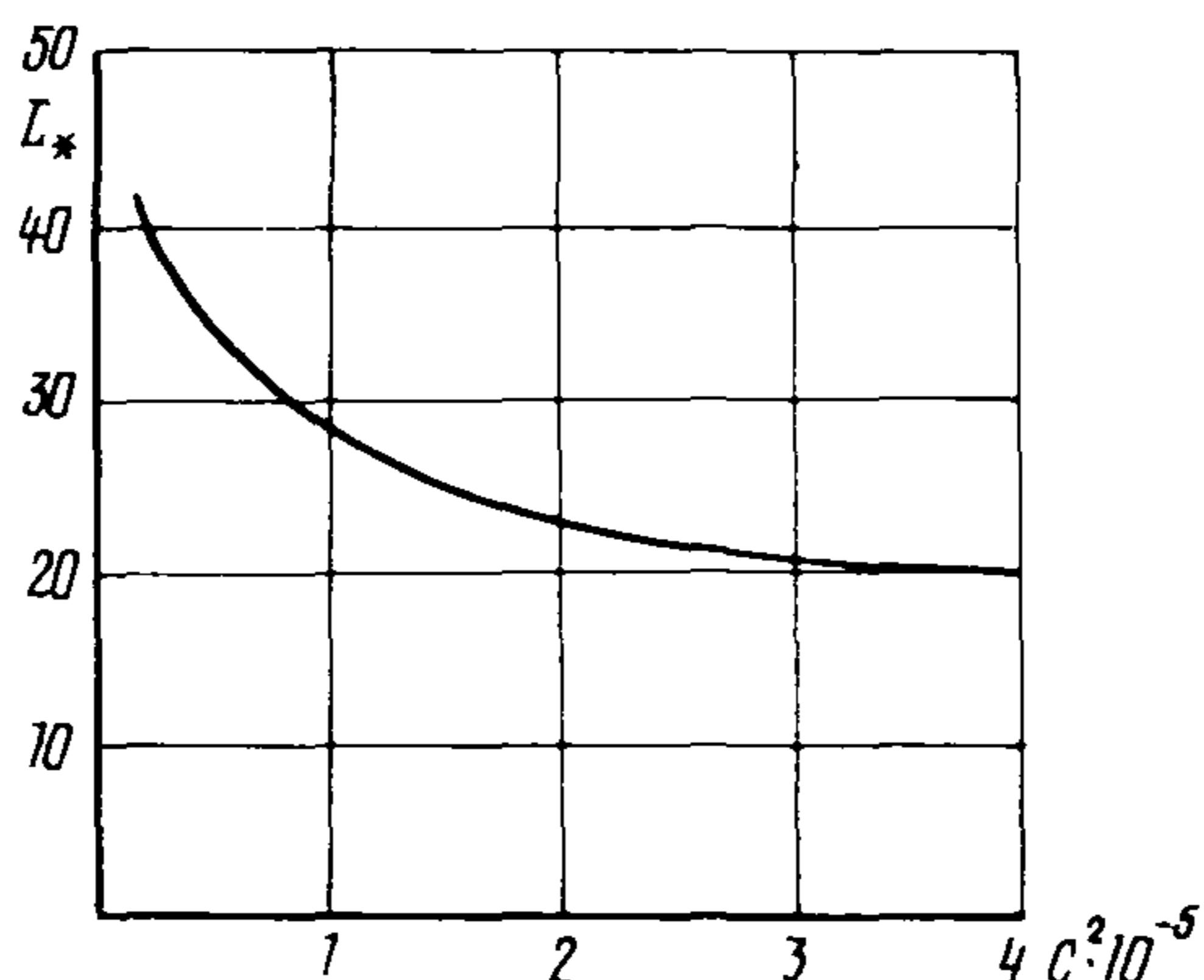


Рис.9. Зависимость предельной длины от параметра приведенной жесткости

Выполненный анализ распределения **минимальных собственных частот** конструктивно-неоднородных многослойных труб позволяет сделать некоторые выводы.

Минимальные частоты не всегда соответствуют наиболее простой балочной форме колебаний. При определенных соотношениях геометрических и жесткостных характеристик это могут быть колебания с  $L = 2,3$ .

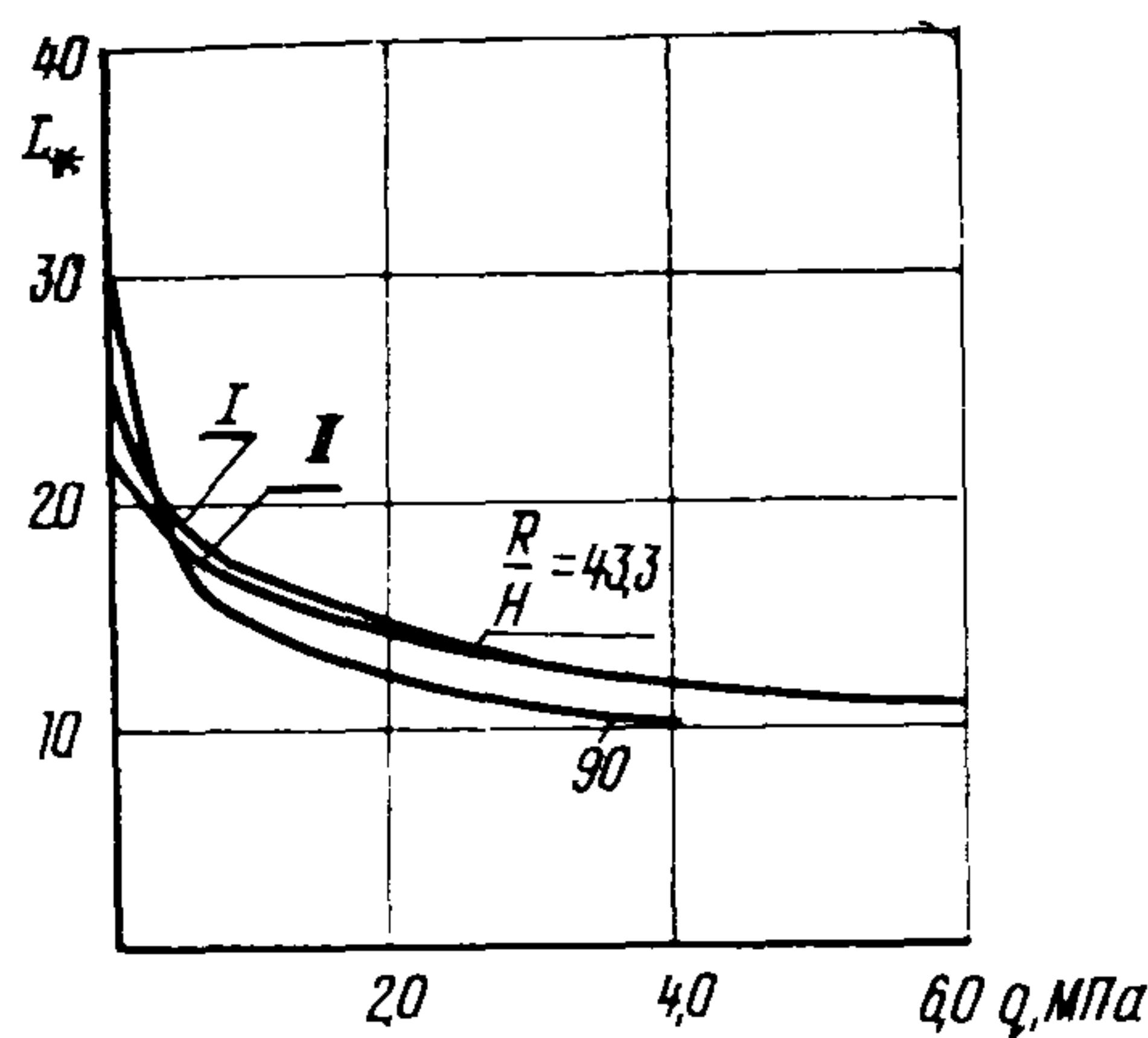


Рис.10. Зависимость предельной длины от величины внутреннего давления

### Пример расчета 2

Вычислить частоты связанных колебаний (при  $M = I$ ,  $N = I$  и 2) четырехслойной трубы П конструктивного варианта (см. пример I) с размерами: диаметр 1420 мм, толщина 16,4 мм при значениях параметра длины  $L/R = 10-80$ .

Основные результаты расчетов представлены на рис. II. Как следует из рис. II, учет овализации при рассмотрении колебаний трубопровода по форме с одной полуволной в пролете приводит к некоторому снижению частоты по сравнению со значением, найденным по линейному расчету во всем диапазоне длии. График имеет точку перегиба, правее которой частоты соответствуют преимущественно изгибным колебаниям с овализацией, а левее - преимущественно овалационным колебаниям с наложенным изгибом. Эта точка определяет на горизонтальной координатной оси значение предельной длины трубопровода. Из графика видно, что с увеличением амплитуды колебания предельная длина уменьшается. Наибольшее отличие результатов расчета по линейной и нелинейной

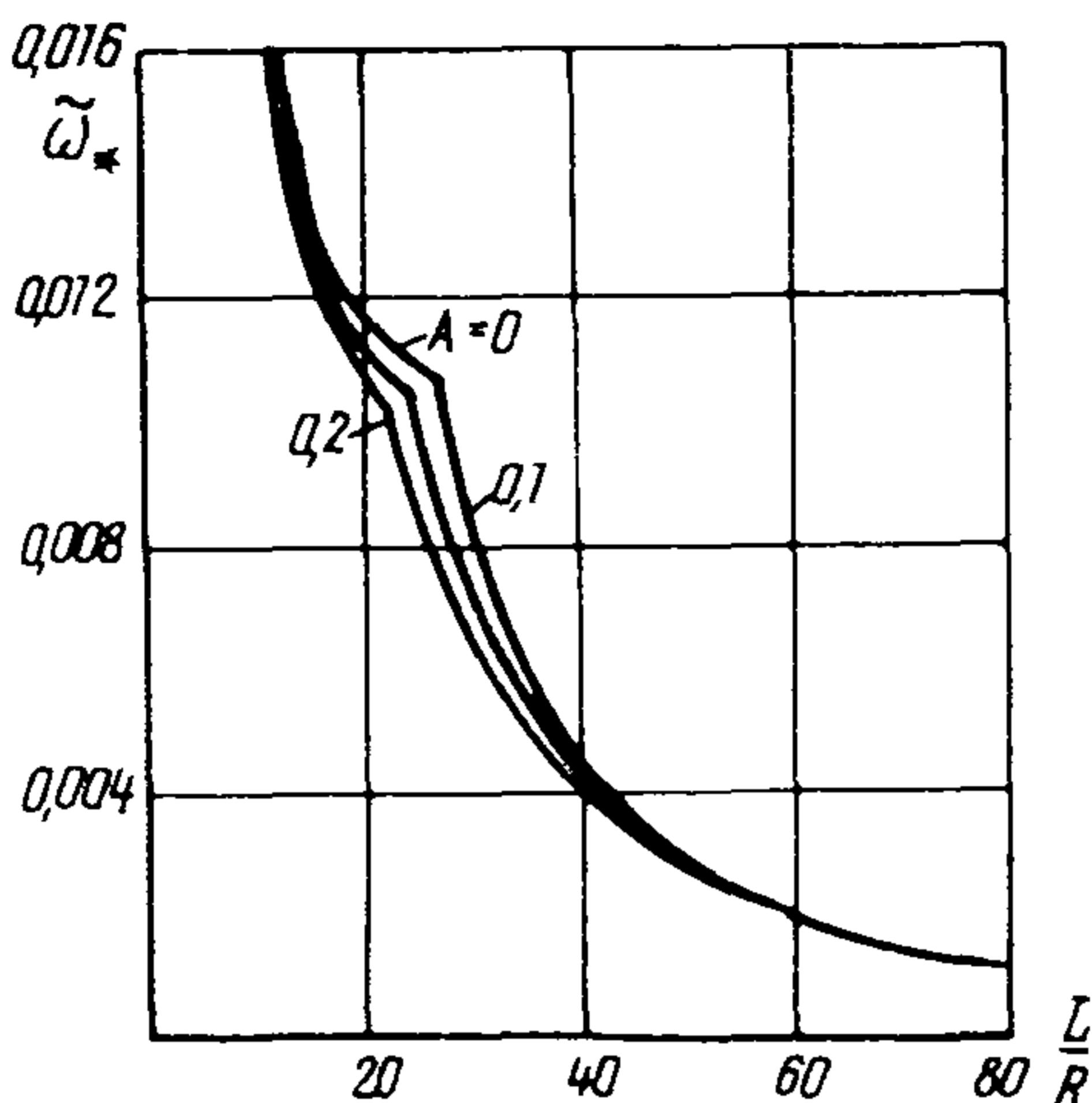


Рис. II. Зависимость низкой частоты колебаний от относительной длины пролета

(с учетом связности форм) теория наблюдается для труб с длиной, близкой к предельной ( $\sim 25$ ).

На рис. I2 представлены амплитудно-частотные зависимости нелинейных связанных колебаний рассматриваемой составной трубы. По вертикальной оси отложена безразмерная амплитуда нормального перемещения.

Как следует из рис. I2, наибольшая нелинейность наблюдается у трубы с параметрами  $L/R = 25$ . Это объясняется совпадением этого параметра с величиной предельной длины трубы при получении значений приведенной жесткости.

Влияние  $D_{pr}$  на собственные частоты нелинейных колебаний отражено на рис. I3. Расчетные точки графика соответствуют значениям коэффициента нелинейности  $V = \tilde{\omega}_*/\omega_*$ , полученным при величине безразмерной амплитуды, равной  $\tilde{A} = AR^2/L^2$ , для длии труб, равных предельным для каждого значения приведенной жесткости.

Таким образом, по данным выполненного анализа результатов нелинейного расчета можно сделать вывод о том, что

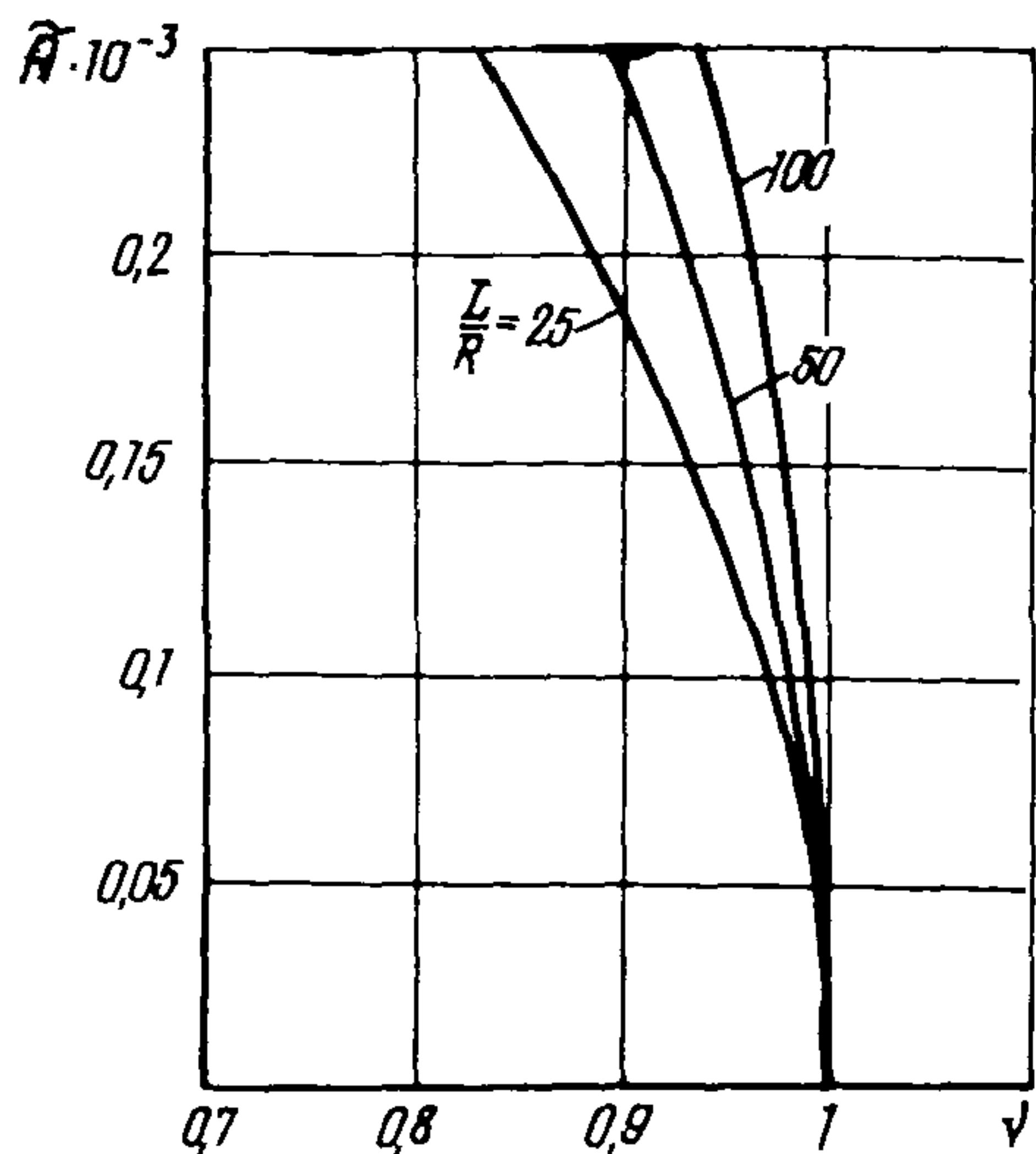


Рис. I2. Амплитудно-частотные зависимости для нелинейных связанных колебаний трубы

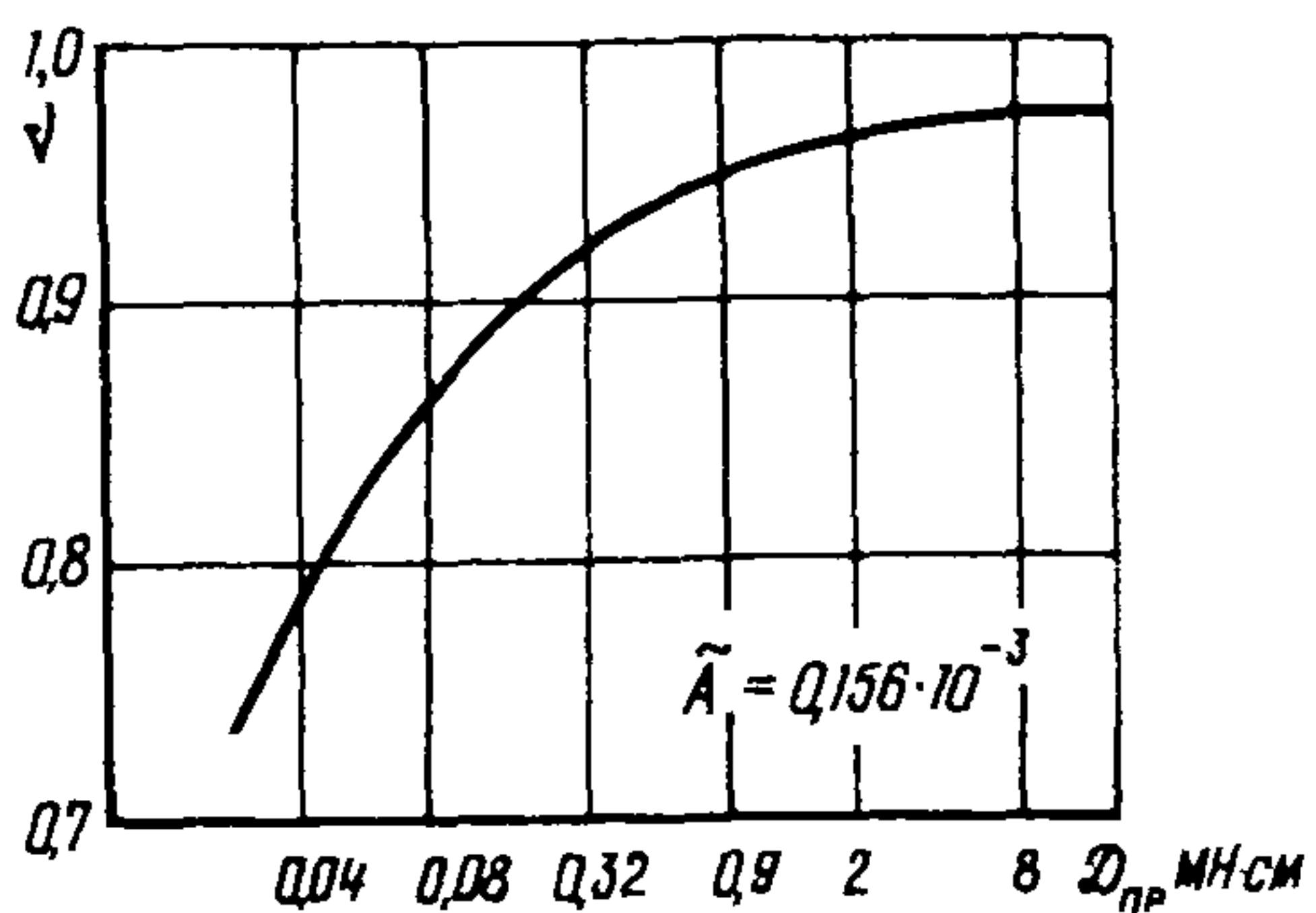


Рис. I3. Зависимость параметра  $V = \tilde{\omega}_*/\omega_*$  от приведенной жесткости трубы

пренебрежение связью форм колебания с  $M = 1$  и  $N = 2$  для труб с околопредельной длиной может привести к заметным неточностям в определении минимальной частоты трубы при больших прогибах (к ее завышению). В особенности это относится к многослойным трубам, составленным из большого числа слоев, когда снижение значения приведенной цилиндрической жесткости становится существенным.

### Пример расчета 3

Исследовать влияние физических и геометрических параметров элементов трубопроводных систем на амплитудно-частотные зависимости, соответствующие нелинейным колебаниям многослойных элементов трубопроводов.

Вычисления проводились по формулам (51) и (53). По результатам вычислений построены приведенные ниже графики.

Графики на рис. I4, I6, I8 относятся к оболочкам с  $R/H = 500$ .

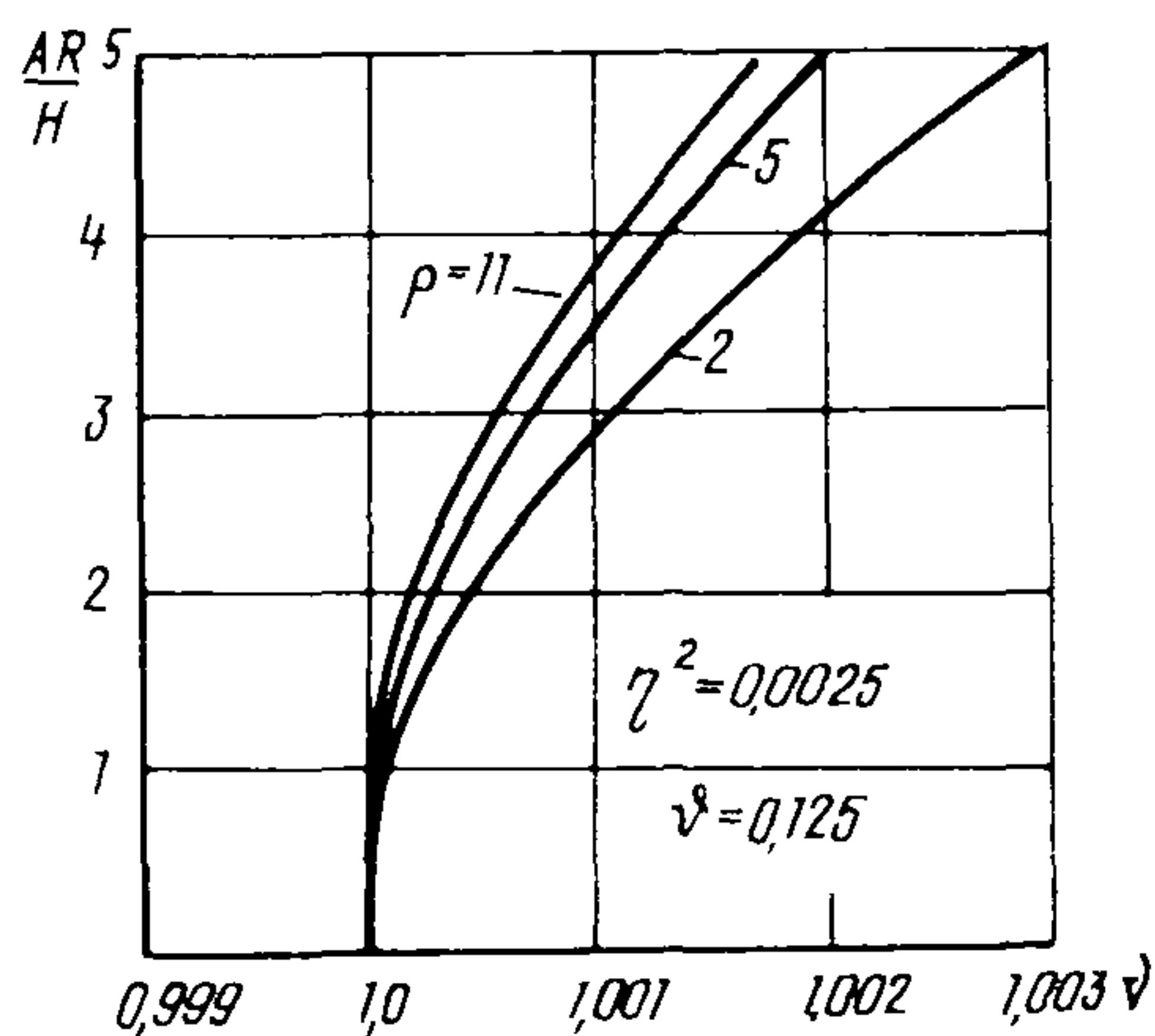


Рис. I4. Влияние числа слоев на амплитудно-частотные зависимости колебаний оболочек по форме с  $M = 1$ ,  $N = 5$

Величина  $L/R$  для оболочек, поведение которых иллюстрируется на рис. I4, I6, I9, принята равной 5. Графики на рис. I7 построены для оболочек с параметрами  $R/H = 147$ ,  $L/R = 3,64$ .

При вычислении данных для графиков рис. I4, I5, I8, I9 было принято  $G/E = 1 \cdot 10^{-4}$ , для рис. I7 -  $G/E = 5 \cdot 10^{-5}$ .

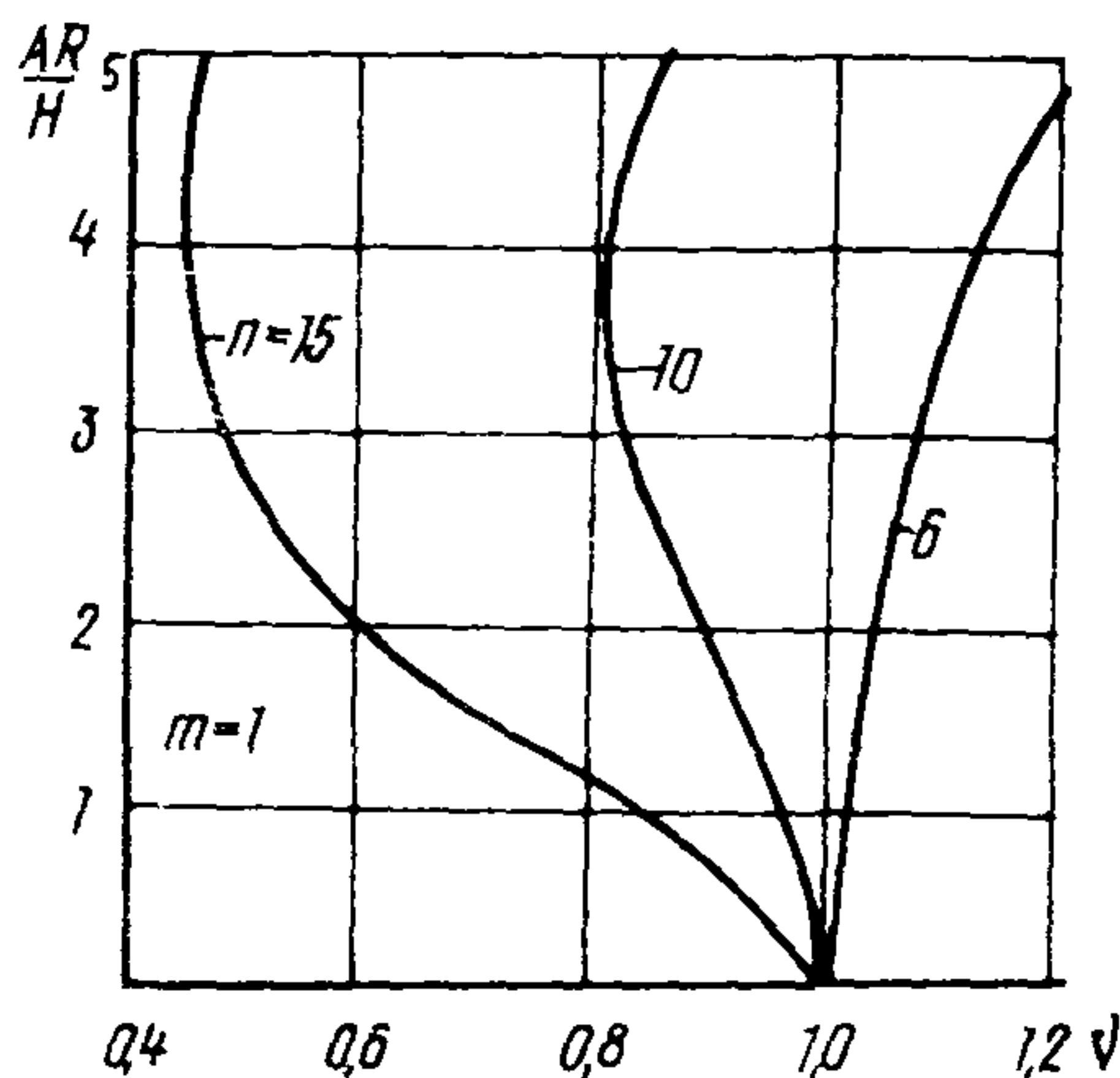


Рис. I5. Скелетные кривые для пятислойной оболочки при ее колебаниях по формам с одной полуволной в продольном направлении

На рисунках указаны значения параметров  $\eta^2$  и  $\vartheta$

$$\eta^2 = \pi^2 H/R, \quad \vartheta = \lambda/\pi.$$

Графики рис. I4 демонстрируют влияние числа слоев оболочки с коэффициентом армирования  $S = 0,9$  на особенности нелинейных колебаний по форме с  $M = 1$ ,  $P = 5$ ; как видно из рисунка, увеличение числа слоев приводит к изменению характера колебаний. При дальнейшем увеличении числа слоев нелинейная характеристика из "жесткой" превратится в "мягкую".

На рис. I5 представлены скелетные кривые для пятислойной оболочки при ее колебаниях по формам с одной полуволной в продольном направлении. Числу окружных волн  $P = 6$  соответствует нелинейность "жесткого" типа, а при  $P = 10$  и более она оказывается существенно "мягкой".

Увеличение жесткости "швов", т.е. рост параметра  $G/E$  вызывает увеличение частоты колебаний многослойной оболочки. Влияние этого параметра на нелинейность амплитудно-частотных характеристик отражено на рис. I6.

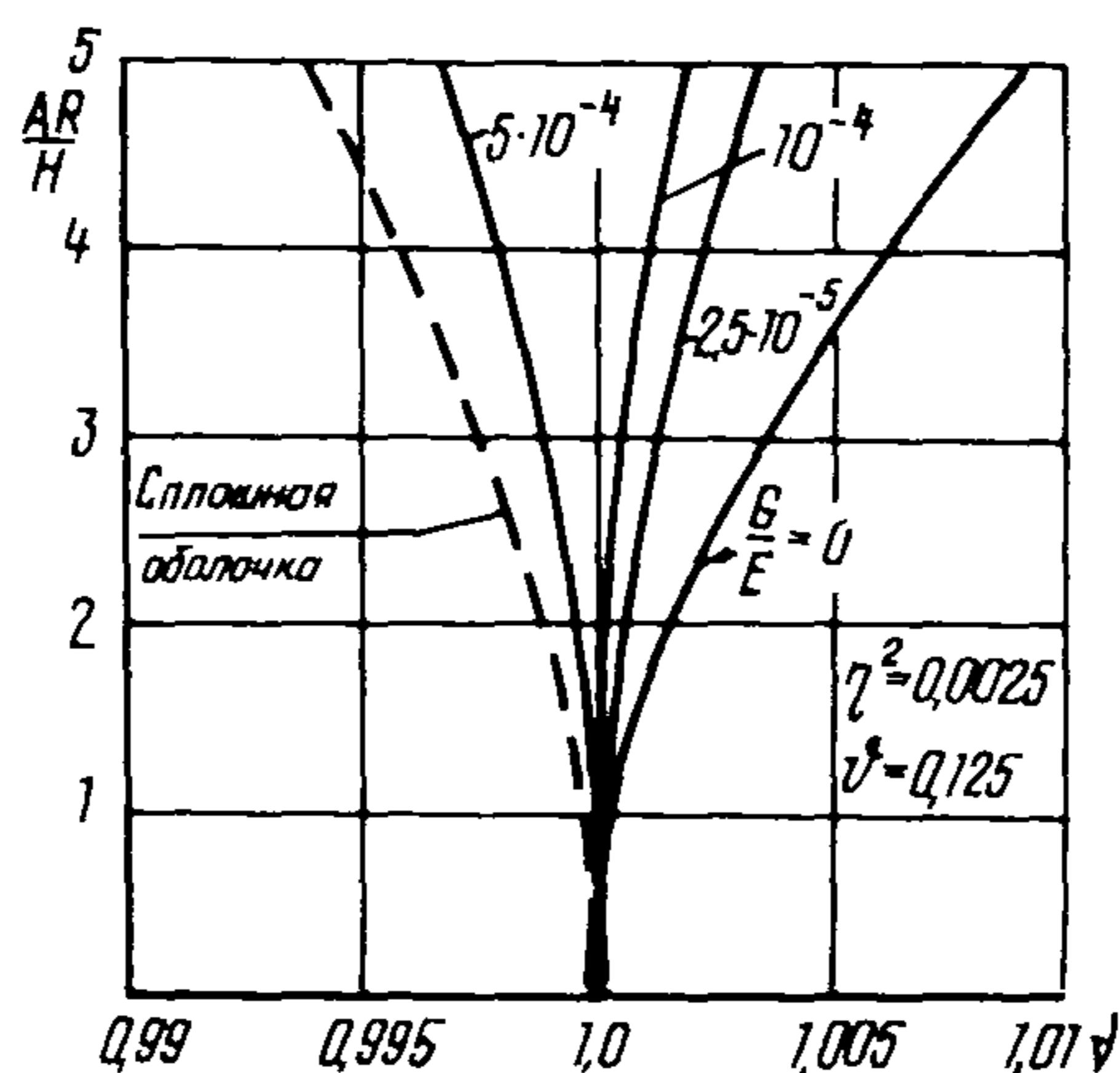


Рис. I6. Влияние параметра сдвиговой жесткости на амплитудно-частотные зависимости

Наибольшая нелинейность "жесткого" типа соответствует многослойной оболочке, лишней связей сдвига между слоями. По мере возрастания сдвиговой жесткости  $G$  нелинейность вначале уменьшается, затем меняет характер на "мягкий" и при дальнейшем увеличении усиливается в "мягкую" сторону. Скелетная кривая приближается к зависимости, полученной для сплошной оболочки.

Влияние коэффициента  $S$  на колебания пятислойной оболочки по форме  $M = I$ ,  $N = 5$  иллюстрируется графиками на рис. I7. Снижение коэффициента  $S$  приводит к перемещению скелетной кривой вправо. Это вполне согласуется с графиками рис. I6: уменьшение как  $G$ , так и  $S$  приводит к одному и тому же результату – росту податливости "шва", т.е. влияние этих параметров на нелинейное поведение многослойной оболочки должно быть количественно одинаковым.

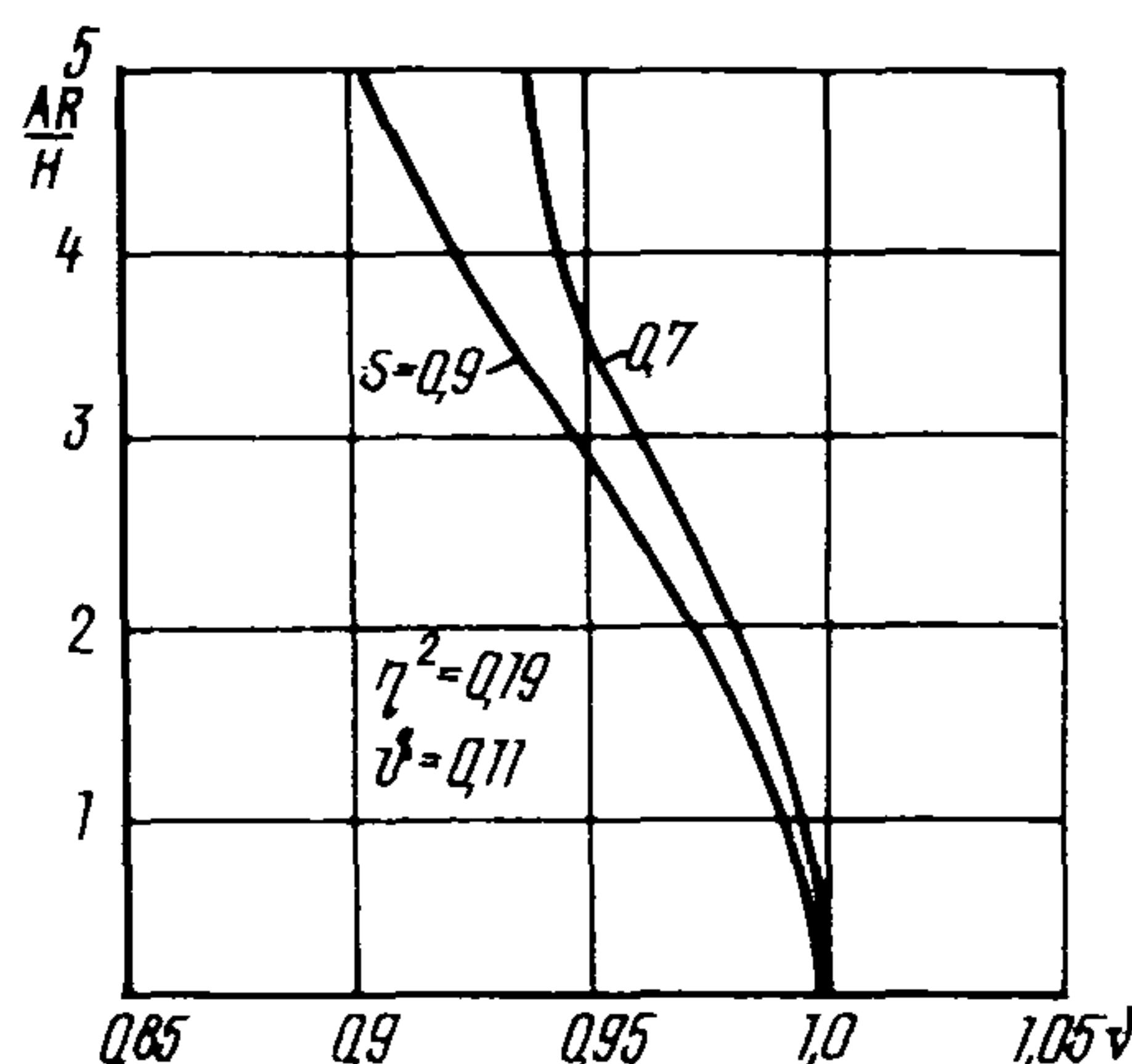


Рис.17. Влияние коэффициента  $S$  на колебания пятислойной оболочки по форме  $M = I$ ,  $n = 5$

На рис.18 приведены амплитудно-частотные характеристики колебаний оболочки различной длины. Формы волнообразования (значения  $M$  и  $n$ ) отвечают минимальным частотам малых колебаний, найденным из рассмотрения спектра частот линейных колебаний многослойной оболочки. Графики относятся к пятислойным оболочкам со значениями параметра  $L/R = 2, 5, 10$ . Соответствующие параметры волнообразования оказались равными  $n = 3, 5, 8$ . Нелинейный эффект оказался тем существенней, чем короче оболочка. Влияние относительной толщины  $R/H$  отражают кривые, показанные на рис.19. Оба графика, относящиеся к  $R/H = 100, 500$ , построены для формы  $M = I$ ,  $n = 5$ . Чем меньше  $R/H$  (т.е. чем выше относительная толщина оболочки), тем существенней нелинейность "мягкого" типа. При больших значениях  $R/H$  скелетная кривая отражает "жесткий" режим колебаний с усиливающейся нелинейностью этого типа по мере дальнейшего возрастания относительной толщины оболочки.

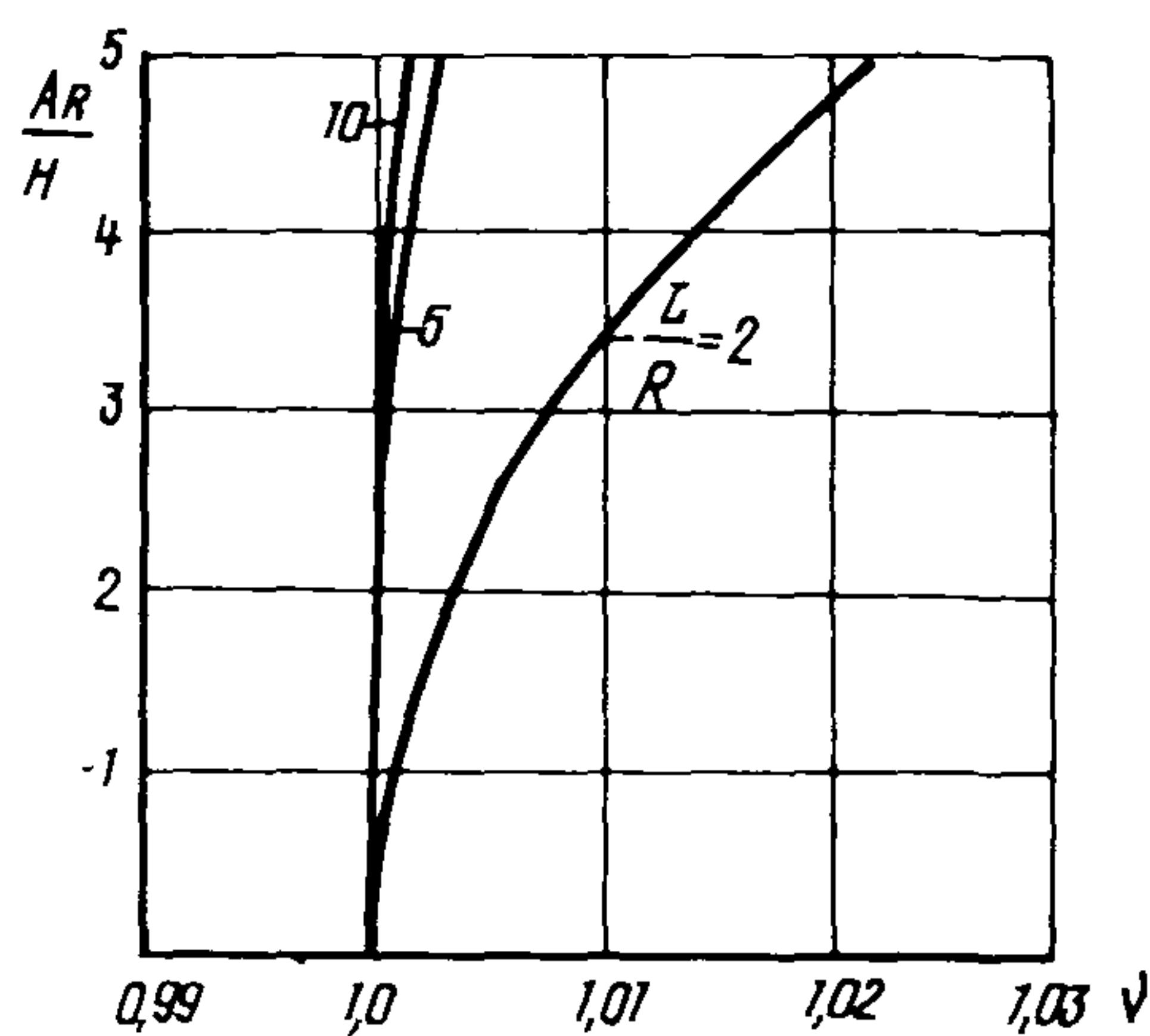


Рис. I8. Амплитудно-частотные характеристики колебаний оболочки различной длины

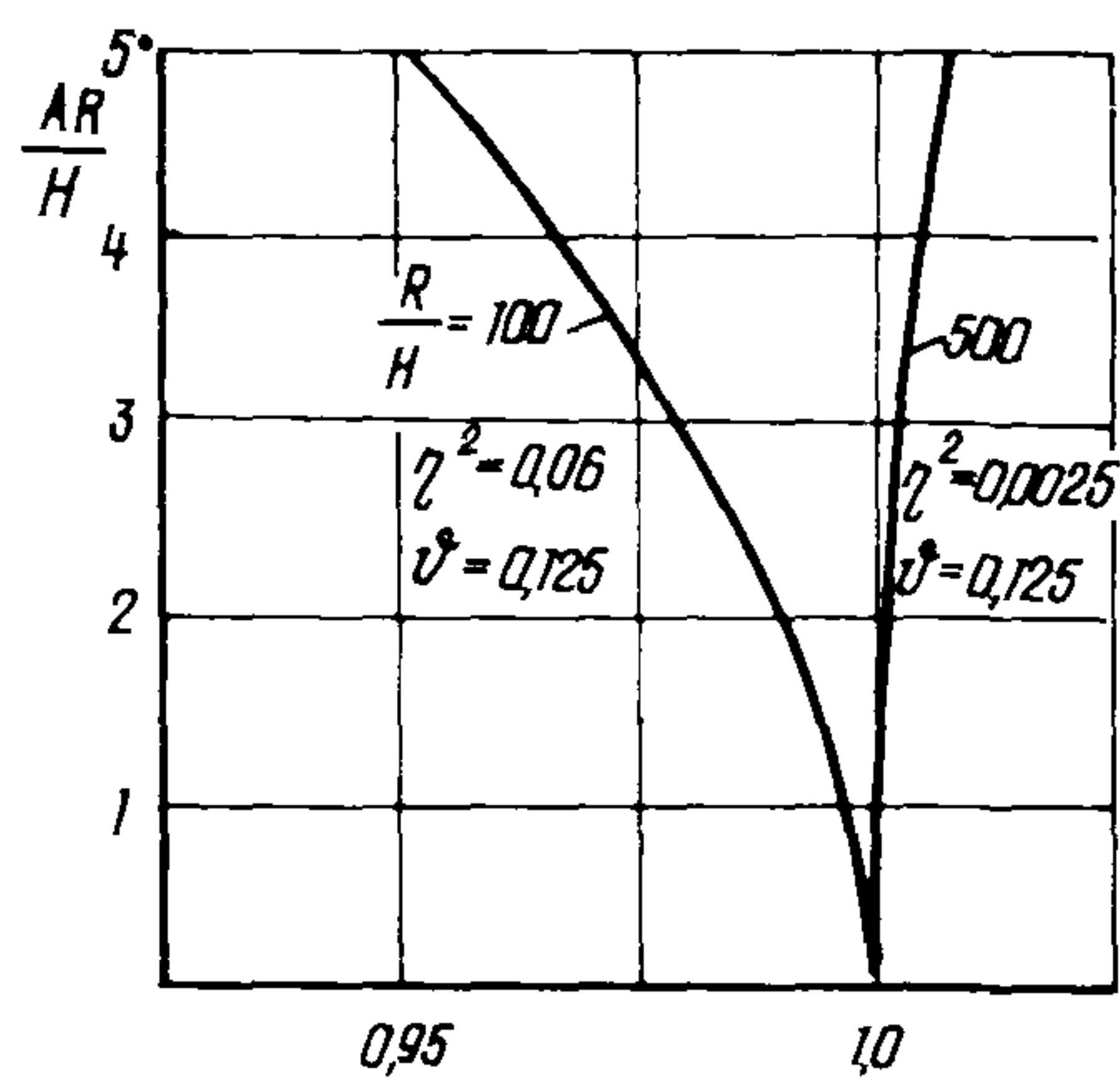


Рис. I9. Скелетные кривые













## СОДЕРЖАНИЕ

|   |    |
|---|----|
| 1. Общие положения .....  | 3  |
| 2. Свободные колебания балочного конструктивно-<br>неоднородного трубопровода ..... | 4  |
| 3. Свободные колебания многослойных элементов<br>трубопровода .....                 | II |
| Приложение .....  | с4 |

---

Рекомендации  
по расчету трубопроводов из многослойных  
труб на динамические нагрузки

Р 451-82

Издание ВНИИСТА

Редактор А.И.Зарецкая  
Корректор С.П.Михайлова  
Технический редактор Т.В.Берешева

---

Л-76924      Подписано в печать 21/IV 1982      Формат 60x84/16  
Печ.л. 3,0      Уч.-изд.л. 3,0      Бум.л. 1,5  
Тираж 300 экз.      Цена 30 коп.      Заказ 26

---

Ротапринт ВНИИСТА

**МИННЕФТЕГАЗСТРОЙ**

