

УДК 539.3

ДИНАМІКА ОБОЛОНКОВИХ КОНСТРУКЦІЙ

Майбородіна Н.В.¹, Герасименко В.П.²

¹ канд. фіз.-мат. наук, доцент, ВП Національного університету біоресурсів і природокористування України "Ніжинський агротехнічний інститут", м. Ніжин, mainataliia2311@gmail.com;

² канд. техн. наук, ст.викладач, ВП Національного університету біоресурсів і природокористування України "Ніжинський агротехнічний інститут", м. Ніжин, suavagvp@gmail.com

Анотація: в даній роботі наведено теоретичні дослідження стійкості різницевих схем для рівнянь коливань дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок. Доведено, що явні скінченно-різницеві схеми є умовно стійкими. Для підкріплених еліпсоїдальних оболонок, з врахуванням дискретності розміщення ребер, отримано необхідну умову стійкості.

Ключові слова: підкріплені еліпсоїдальні оболонки, явні скінченно-різницеві схеми, стійкість різницевих схем.

Постановка проблеми: системи диференціальних рівнянь, які описують напружено-деформований стан дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок являють собою системи нелінійних диференціальних рівнянь в частинних похідних по просторовим координатам S_1, S_2 і часовій координаті t .

Розв'язання задач аналітичними методами практично неможливе. Виникає необхідність застосування чисельних методів для розв'язання початково-крайових задач теорії дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок. Для розв'язування задач використовується метод скінчених різниць. Побудова чисельного алгоритму базується на застосуванні інтегро-інтерполяційного методу побудови скінченно-різницевих схем по просторовим координатам S_1, S_2 та явної скінченно-різницевої схеми по часовій координаті t . Виникає необхідність проведення теоретичних досліджень побудованих різницевих схем – стійкості. Складність розв'язання задач коливань дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок полягає в наявності розривних коефіцієнтів в рівняннях коливань по координатам S_1, S_2 . Чисельний алгоритм розв'язання задач теорії дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок будується так: шукаються розв'язки в гладкій області еліпсоїдальної оболонки і окремо на лініях просторових розривів. Знайдені розв'язки "склеюються" на лініях розривів за допомогою кінематичних умов спряження.

Всеукраїнська науково-практична конференція
«Вирішення сучасних проблем технологій та техніки в
сільськогосподарському виробництві»

Алгоритм ґрунтується на застосуванні явної скінчено-різницевої схеми, яка є умовно стійкою. У зв'язку з цим виникає необхідність провести теоретичні дослідження стійкості різницевої схеми.

Аналіз останніх досліджень та публікацій: Врахування дискретності підкріплюючих елементів приводить до появи розривних коефіцієнтів по просторовій координаті в вихідних рівняннях. При застосуванні чисельних методів (метод скінчених різниць, метод скінчених елементів і тощо) для розв'язування задач динамічної поведінки вказаних структур спостерігається погіршення збіжності чисельних результатів. Для побудови більш ефективних чисельних алгоритмів застосовується підхід, що базується на знаходженні наближених розв'язків по Річардсону [2, с. 152]. Причому, при фіксованому різницевому кроку по часовій координаті, використовується послідовність наближених апроксимацій по просторовій координаті.

Для побудови різницевої схеми для рівнянь коливань дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок, будемо використовувати інтегро-інтерполяційний метод побудови скінченно-різничевої схеми [2, с.68] для гіперболічних рівнянь.

В роботі Г.І Марчука [1, с. 89] встановлено, що необхідною умовою стійкості різницевої схеми, при використанні явної скінчено-різницевої схеми для інтегрування рівнянь коливань є умова вигляду

$$\tau \leq 2 / \Omega_{\max} = \frac{2}{\sqrt{\beta(D)}}, \quad (1)$$

де Ω_{\max} – оцінка максимальних частот власних коливань системи; $\beta(D)$ – верхня границя спектру матриці $[D]$.

Мета дослідження: теоретичні дослідження стійкості різницевої схеми для рівнянь коливань дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок та одержання умов стійкості.

Виклад основного матеріалу: оскільки скінченно-різничеві схеми умовно стійкі, то існує залежність між величинами τ і величинами Δs_1 , Δs_2 в залежності від геометричних і фізико-механічних параметрів гладкої еліпсоїдальної оболонки і підкріплюючих ребер, при яких обчислювальний процес є стійким.

Представимо різницеві рівняння [3, с.4] в матрично-векторній формі

$$[C]\bar{U} + [M]\frac{\partial^2 \bar{U}}{\partial t^2} = \bar{F}(t), \quad (2)$$

де $[C]$ і $[M]$ – матриці жорсткостей і мас дискретної різницевої системи; \bar{U} і \bar{F} – вектори дискретних переміщень і зовнішнього навантаження.

Припускаючи, що матриця $[M]$ не вироджена, запишемо (2):

Всеукраїнська науково-практична конференція
«Вирішення сучасних проблем технологій та техніки в
 сільськогосподарському виробництві»

$$[D]\bar{U} + \frac{\partial^2 \bar{U}}{\partial t^2} = [M]^{-1}\bar{F}(t),$$

де матриця $[D] = [M]^{-1}[C]$.

Для оцінки верхнього значення $\beta(D)$ скористаємося теоремою Гершгоріна і отримаємо

$$\beta = \Omega_{\max}^2 \leq \max_j \sum_i |d_{ij}|,$$

де d_{ij} – елементи $[D]$.

Умова стійкості різницевих рівнянь матиме вигляд $\tau \leq 2/\Omega_{\max}$,

де Ω_{\max} визначається з наступних нерівностей

$$\begin{aligned} \Omega_{\max}^2 &\leq \max(\Omega_{\max 0}^2, \Omega_{\max i}^2, \Omega_{\max j}^2), \\ \Omega_{\max 0}^2 &\leq \max(\Omega_1^2, \Omega_2^2, \Omega_3^2, \Omega_4^2, \Omega_5^2), \\ \Omega_{\max i}^2 &\leq \max(\Omega_{1i}^2, \Omega_{2i}^2, \Omega_{3i}^2, \Omega_{4i}^2, \Omega_{5i}^2), \quad i = \overline{1, I}, \\ \Omega_{\max j}^2 &\leq \max(\Omega_{1j}^2, \Omega_{2j}^2, \Omega_{3j}^2, \Omega_{4j}^2, \Omega_{5j}^2), \quad j = \overline{1, J}, \end{aligned}$$

Величини $\Omega_1^2, \Omega_2^2, \Omega_3^2, \Omega_4^2, \Omega_5^2$ визначаються з співвідношень:

$$\begin{aligned} \Omega_1^2 = \frac{M_1}{\rho h}, \quad \Omega_2^2 = \frac{M_2}{\rho h}, \quad \Omega_3^2 = \frac{M_3}{\rho h}, \quad \Omega_4^2 = \frac{12M_4}{\rho h^3}, \quad \Omega_5^2 = \frac{12M_5}{\rho h^3}, \\ M_1 = \frac{1}{A_1 A_2} \left\{ \zeta \left[B_{11} \left(\frac{1}{A_1} \frac{1}{\Delta \alpha_1} + k_1 \right) + B_{12} \left(\frac{1}{A_2} \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \psi_2 + k_2 \right) \right] + \right. \\ + A_2 \left[B_{11} \left(\beta_1 \frac{1}{A_1} + \frac{1}{A_1} \frac{4}{(\Delta \alpha_1)^2} + \gamma_1 + k_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) + \right. \\ \left. + B_{12} \left(\beta_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2} \frac{1}{\Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \eta + \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \gamma_2 + k_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) \right] - \\ + A_1 \left[B_s \left(\frac{1}{A_1} \frac{1}{\Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2} \frac{4}{(\Delta \alpha_2)^2} - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) + \right. \\ \left. + k_1 D_s \left(\frac{1}{A_1} \frac{1}{\Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2} \frac{4}{(\Delta \alpha_2)^2} - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \right. \right. \\ \left. \left. + \frac{k_1}{A_1} \frac{1}{\Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \frac{k_2}{A_2} \frac{4}{(\Delta \alpha_2)^2} - k_2 \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) \right] \left. \right\} + \\ + k_1 B_{13} \left(1 + \frac{1}{A_1} \frac{1}{\Delta \alpha_1} - k_1 \right); \end{aligned} \quad (4)$$

Всеукраїнська науково-практична конференція
«Вирішення сучасних проблем технологій та техніки в
 сільськогосподарському виробництві»

$$\begin{aligned}
 M_2 = & \frac{1}{A_1 A_2} \left\{ \zeta \left[B_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 \right) + k_2 D_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 + \right. \right. \right. \\
 & \left. \left. \left. + \frac{k_1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \psi_2 \right) \right] + \right. \\
 & + A_2 \left[B_s \left(\beta_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} + \beta_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} - \eta - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) + \right. \\
 & + D_s \gamma_2 \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 + \frac{k_1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \psi_2 \right) + \\
 & + k_2 D_s \left(\beta_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} + \beta_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} - \eta - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \right. \\
 & \left. \left. \left. + \xi_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{k_1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} + \xi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} - \eta_1 - k_2 \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) \right] + \\
 & + \zeta \left[B_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 \right) + k_1 D_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 + \right. \right. \\
 & \left. \left. \left. + \frac{k_1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \psi_2 \right) \right] + \\
 & + A_1 \left[B_{21} \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + k_1 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) + B_{22} \left(\frac{1}{A_2 (\Delta \alpha_2)^2} + \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + k_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) \right] \left. \right\} + \\
 & + k_2 B_{23} \left(1 + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \right); \\
 M_3 = & \frac{1}{A_1 A_2} \left[\zeta B_{13} \left(1 + \frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} - k_1 \right) + A_2 B_{13} \left(\frac{1}{\Delta \alpha_1} + \beta_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} - \right. \right. \\
 & \left. \left. - \gamma_1 - k_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) + A_1 B_{23} \left(\frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 (\Delta \alpha_2)^2} - k_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) \right] - \\
 & - k_1 \left[B_{11} \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + k_1 \right) + B_{12} \left(\frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} + \psi_2 + k_2 \right) \right] - \\
 & - k_2 \left[B_{21} \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + k_1 \right) + B_{22} \left(\frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} + \psi_2 + k_2 \right) \right];
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 M_4 = & \frac{1}{A_1 A_2} \left\{ \zeta \left[D_{11} \frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + D_{12} \left(\frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} + \psi_2 \right) \right] + \right. \\
 & + A_2 \left[D_{11} \left(\beta_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} \right) + D_{12} \left(\beta_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \eta + \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right) \right] - \\
 & - \zeta \left[D_{21} \frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + D_{22} \left(\frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} + \psi_2 \right) \right] + \\
 & + A_1 D_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 (\Delta \alpha_2)^2} - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{k_1}{A_1 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + \right. \\
 & \left. + \frac{k_2}{A_2 (\Delta \alpha_2)^2} - k_2 \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) \left. \right\} - B_{13} \left(1 + \frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} - k_1 \right); \\
 M_5 = & \frac{1}{A_1 A_2} \left\{ 2 \zeta D_s \left(\frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - \psi_2 + \frac{k_1}{A_1 \Delta \alpha_1} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \psi_2 \right) + \right. \\
 & + A_2 D_s \left[\beta_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} + \beta_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} - \eta - \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \right. \\
 & \left. + \xi_1 \frac{1}{\Delta \alpha_1} + \frac{k_1}{A_1 (\Delta \alpha_1)^2} + \xi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} + \frac{k_2}{A_2 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} - \eta_1 - k_2 \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_1} \right] + \\
 & \left. + A_1 \left[D_{21} \frac{1}{A_1 \Delta \alpha_1 \Delta \alpha_2} + D_{22} \left(\frac{1}{A_2 (\Delta \alpha_2)^2} + \psi_2 \frac{1}{\Delta \alpha_2} \right) \right] \right\} - B_{23} \left(1 + \frac{1}{A_2 \Delta \alpha_2} - k_2 \right).
 \end{aligned}$$

Висновки: на основі теоретичних досліджень, проведених в даній роботі, отримано необхідну умову стійкості дискретно підкріплених еліпсоїдальних оболонок.

Список використаних джерел:

1. Марчук Г.И. Методы вычислительной математики. – М.: Наука, 1980. – 536 с.
2. Самарский А.А. Теория разностных схем. – М.: Наука, 1977. – 565с.
3. Meish V.F., Maiborodina N.V. Forced vibrations of ellipsoidal shells reinforced with transverse ribs under a nonstationary distributed load // International Applied Mechanics, 2013, 49(6), pp. 693–701.

Abstract: this work presents theoretical studies of the stability of difference schemes for the equations of oscillations of discretely supported ellipsoidal shells. It is

proved that explicit finite-difference schemes are conditionally stable. For reinforced ellipsoidal shells, taking into account the discrete placement of the edges, the necessary stability condition is obtained.

Keywords: reinforced ellipsoidal shells, explicit finite-difference schemes, stability of difference schemes.

© Майбородіна Н.В., Герасименко В.П., 2022

УДК 633.854.78:581.132

ПРОДУКТИВНІСТЬ ТА ЕКОНОМІЧНА ЕФЕКТИВНІСТЬ ВИРОЩУВАННЯ СОНЯШНИКУ ЗАЛЕЖНО ВІД УДОБРЕННЯ В УМОВАХ СТЕПУ УКРАЇНИ

Мащенко Ю. В.¹, Гайденко О. М.², Ткач А. Ф.³

¹канд. с.-г. наук, завідувач науково-технологічного відділу збереження родючості ґрунтів ІСГС НААН;

²канд. техн. наук, с. н. с., учений секретар, завідувач науково-технологічного відділу маркетингу та наукового забезпечення трансферу інновацій ІСГС НААН, gaidenko@gmail.com;

³науковий співробітник лабораторії землеробства ІСГС НААН.

Анотація: визначено найвищі показники продуктивності та економічної ефективності вирощування соняшнику залежно від системи удобрення та біопрепаратів.

Ключові слова: соняшник, продуктивність, система удобрення, сівозміна.

Постановка проблеми: соняшник є провідною культурою, яка належить до стратегічних культур сільськогосподарського виробництва. Попри нарощування виробництва альтернативних олійних культур, соняшник в Україні є основною сировиною для виробництва рослинної олії. Інтерес до виробництва та реалізації насіння соняшнику і продуктів його переробки пояснюється попитом на рослинні олії як всередині держави, так і на світовому ринку. З соняшнику добувають приблизно 90 % загального виробництва олії в Україні [1]. Вирощування соняшнику економічно доцільне, тому що виробництво рослинної олії до 20 разів дешевше виробництва тваринних жирів.

Аналіз останніх досліджень та публікацій: потужним засобом підвищення продуктивності с.-г. рослин, за умови їх правильного застосування, в певній системі, під окремі культури, у рамках сівозміни є добрива. Проте,