К СТОХАСТИЧЕСКОЙ НЕУСТОЙЧИВОСТИ НЕЛИНЕЙНЫХ КОЛЕБАНИЙ СТЕРЖНЕЙ

д. ф.-м. н. ¹ Чигарев Ю.В., асп. ² Чигарев В.А.

 1 Западно-Поморский технологический университет, Щецин, Польша ² Белорусский наииональный технический университет, Минск

Как показывают некоторые исследования в нелинейных динамических системах возникновение хаоса связано с появлением определенного типа локальной неустойчивости в некоторых областях фазового пространства. Впервые эта проблема применительно к волновым процессам была поднята в работах Ферми, Паста, Улама [1]. Дальнейшее развитие получила в других физических задачах в работах Заславского Г.М., Чирикова Б.В. [2,3] и др. Впервые стохастизация лучей в неоднородных средах была изучена в работе [4]. Существенным свойством данного хаоса является его неустранимость и оказывание большого влияния на физический процесс, например, потерю устойчивости. Поэтому во многих нелинейных динамических задачах к статистическому описанию надо переходить не только в случае присутствия случайных параметров в уравнении движения или граничных условиях, но и в случае возникновения стохастических законов в системе. Переход от регулярного или условно периодического движения к движению, которое становится сильно сложным, нерегулярным, похожим на случайное определяется границей стохастичности. Вопросы устойчивости пространственных колебаний нитей и стержней с геометрической нелинейностью исследованы в работах [5,6]. Показано, что решение пространственной задачи в первом приближении дает устойчивое движение.

Методика исследований. Рассмотрим колебания стержня длиной l при условии отсутствия кручения и относительного смещения опор. Считаем, что центральная ось стержня в недеформированном состоянии совпадает с осью x прямоугольной системы координат, а главные оси инерции поперечного сечения параллельны осям у и z. Пусть стержень подвергается нагрузкам $G_{v}(x,t)$ и $G_{w}(x,t)$ в двух взаимно перпендикулярных направлениях параллельно осям y и z вдоль которых перемещения точек средней линии стержня обозначим через v и w. На концах стержня x = o, x = l. Согласно работе [4] пространственные нелинейные колебания стержня можно записать в виде

$$\frac{l^4 \omega_0^2 \rho F}{E J_z} \ddot{v} + v^{IV} - 4 \eta v'' \lambda_0 = G_v(x, t)$$
 (1)

$$\frac{l^{4}\omega_{0}^{2}\rho F}{EJ_{z}}\ddot{v} + v^{IV} - 4\eta v''\lambda_{0} = G_{v}(x,t)$$

$$\frac{l^{4}\omega_{0}^{2}\rho F}{EJ_{z}}\ddot{w} + w^{IV} - 4\eta w''\lambda_{0} = G_{w}(x,t)$$
(2)

Здесь λ_0 деформация средней линии

$$\lambda_0 = 0.5 \int_0^1 (v'^2 + w'^2) dx \tag{3}$$

Параметр $\eta = Fl^2 \, / \, 4J, (\quad J = J_y = J_z)$ - характеризует геометрическую нелинейность

E - модуль упругости, ρ - плотность материала, F - площадь поперечного сечения стержня, J – момент инерции сечения. Штрихами обозначены производные по переменной (x/l), а точками по переменной $t_0=\omega_0 t$, t - время, ω_0 — первая собственная частота в плоскости 0xz

Граничные условия:
$$v = 0$$
, $w = 0$, $v'' = w'' = 0$ (4)

Решение (1)-(2) будем искать в виде

$$\begin{cases} v(x,t) = f_1(t)\phi_1(x,y,z) \\ \\ w(x,t) = f_2(t)\phi_2(x,y,z) \end{cases}$$
 (5)

Здесь $f_i(t)$ – функции времени, ϕ_i – собственные векторы, образующие полную систему функций удовлетворяющих условию ортогональности. С помощью метода Бубнова-Галеркина и ряда преобразований придем к уравнениям

$$\ddot{f}_1 + f_1 + \eta (f_1^2 + f_2^2) f_1 = \varepsilon Q_1 \tag{6}$$

$$\ddot{f}_2 + f_2 + \eta (f_1^2 + f_2^2) f_2 = \varepsilon Q_2 \tag{7}$$

Где

$$Q_1 = \omega_1 \varphi_1 \sum_{n = -\infty}^{\infty} \delta(t - nT) + h_1 \sin p_1 t$$
 (8)

$$Q_2 = \omega_2 \varphi_2 \sum_{n = -\infty}^{\infty} \delta(t - nT) + h_2 \sin p_2 t \tag{9}$$

 δ – функции характеризуют внешнее возмущение в виде толчков, $T=2\pi/\theta$ -период возмущающей силы, ω -частота собственных колебаний в направлении y,z, θ - частота возмущающей силы.

Будем считать в формулах (6), (7) отклонения f_2 малыми по сравнению с f_1 , тогда можно пренебречь второй степенью свободы и уравнение (6) примет вид уравнения Дуффинга

$$\ddot{f}_1 + f_1 + \eta f_1^3 = \varepsilon Q_1 = \varepsilon \omega_1 f_1 \sum_{n = -\infty}^{\infty} \delta(t - nT) + h_1 \sin p_1 t$$
 (10)

Между δ - толчками колебания описываются уравнением

$$\ddot{f}_1 + f_1 + \eta f_1^3 = h_1 \sin p_1 t \tag{11}$$

Полагая $\eta = 0$ в первом приближении решение (11) будет

$$f_1^1 = a_1 \sin p_1 t \tag{12}$$

 $f_1^1 = a_1 \sin p_1 t$ Второе приближение получим из уравнения ...

$$\ddot{f}_1 + p_1^2 f_1 = (p_1^2 - k^2) f_1 - \eta f_1^3 + h_1 \sin p_1 t \tag{13}$$

здесь $k^2 = 1$. Данное уравнение преобразуем к виду

$$\ddot{f}_1 + p_1^2 f_1 = a_2 \sin p_1 t + \frac{1}{4} a_1^3 \sin 3p_1 t \tag{14}$$

(14) получено с учетом (12) и соотношений

$$\sin^3 p_1 t = \frac{1}{4} (3\sin p_1 t - \sin 3p_1 t); \qquad a_2 = a_1 (p_1^2 - k^2) - \frac{3}{4} \eta a_1^3 + h_1$$
 (15)

В (14) положим $a_2 = 0$, тогда из второго уравнения (15) можно найти связь между амплитудой a_1 и частотой p_1

$$\ddot{f}_1 + p_1^2 f_1 = \frac{1}{4} a_1^3 \sin 3p_1 t \tag{16}$$

Решение (16) ищем в виде общего и частного

$$f_1 = f_1^{(1)} + f_1^{(2)} \tag{17}$$

Для однородного уравнения имеем

$$f_1^{(1)} = b_1 \sin p_1 t \tag{18}$$

Для частного

$$f_1^{(2)} = d\sin 3p_1 t \tag{19}$$

После подстановки (19) в (16) найдем

$$d = -\frac{\eta a_1^3}{32 p_1^2} \tag{20}$$

Решение (17) запишем

$$f_1 = b_1 \sin p_1 t - \frac{\eta a_1^3}{32p_1^2} \sin 3p_1 t \tag{21}$$

Согласно метода последовательных приближений Дуффинга: $a_1 = b_1$. Представим уравнение (16) в виде системы двух уравнений

$$\frac{d\psi}{dt} = -p_1 t; \qquad \frac{df_1}{dt} = -\frac{1}{12p_1} a_1 \cos 3p_1 t + \psi$$
 (22)

Решение которых ищем в виде

$$\Psi = C_1 e^{\lambda t} \qquad f_1 = C_2 e^{\lambda t} \tag{23}$$

Далее применяя обычную процедуру, придем к характеристическому уравнению, корни которого характеризуют устойчивое (неустойчивое) состояние стержня между δ — толчками

Теперь рассмотрим колебания стержня под действием δ – толчков. В этом случае уравнение колебаний будет

$$\ddot{f}_1 + f_1 + \eta f_1^3 = \varepsilon f_1 \omega_1 \sum_{n = -\infty}^{\infty} \delta(t - nT)$$
(24)

Решение представим в виде [2]

$$f_1 = A\cos[(\omega_1 + \Delta\omega_1) + \beta] \tag{25}$$

Здесь A - амплитуда, β – фаза, $\Delta\omega_1 = 0.37 \eta \omega_1 A^2$

Колебания стержня можно описать разностными уравнениями

$$A_{n+1} - A_n = \varepsilon \sin 2\beta \tag{26}$$

$$\beta_{n+1} = \left\{ \beta_n + k_n \sin 2\beta + \omega_{1n} \varpi^{-1} + \varepsilon \cos^2 \beta_n \right\}$$
 (27)

Где ω - частота возмущающей силы

$$k_n = 0.37 \varepsilon \eta \omega_1 T A_n^2 \tag{28}$$

Фигурные скобки в (27) означают дробную часть аргумента Вычисление корреляционной функции для фазы β дает выражение

$$R_n = k_n^{-1} = (0.37 \varepsilon \eta \omega_1 T A_n^2)^{-1}$$
(30)

При k_n >>1происходит затухание фазовых корреляций, что соответствует выполнению критерия стохастичности [2-4] и исследование устойчивости нелинейных колебаний нужно проводить вероятностными методами. Уравнение (24) перепишем в стандартной форме для функций $q(t) = \dot{f}_1(t);$ $f_1(t)$

$$\dot{f}_1 = \frac{\partial H(f_1, q, t)}{\partial q}; \qquad \dot{q} = \frac{\partial H(f_1, q, t)}{\partial f}$$
 (31)

где Гамильтониан

$$H = H_0 + \varepsilon H_1; \quad H_0 = \frac{1}{2} [q^2 + (\omega_{10} f_1)^2 - \frac{1}{2} (\eta \omega_{10}^2 + f_1^4)]; \quad H_1 = 0.5 \omega_{10} f_1^2 \sum_{n = -\infty}^{\infty} \delta(t - nT)$$

Перейдем к переменным «действие-угол», тогда уравнение колебаний

$$\dot{I} = -\varepsilon \frac{\partial H_1}{\partial \alpha}, \qquad \dot{\alpha} = \omega_1(I) + \varepsilon \frac{\partial H_1}{\partial I}$$
 (32)

Членом $\varepsilon \frac{\partial H_1}{\partial I}$ пренебрежем, так как он дает поправку к частоте, которая для достаточно малых ε по сравнению с нелинейностью в $\omega(I)$ имеет меньший порядок. Введем функцию плотности вероятности $W(I,\alpha,t)$ и запишем уравнение Лиувилля

$$\frac{\partial W}{\partial t} = (L_0 + \varepsilon \delta L)W \ . \tag{33}$$

Где

$$L_0 = -\omega_1 \frac{\partial}{\partial \alpha}; \qquad \delta L = (\frac{\partial H_1}{\partial \alpha} \frac{\partial}{\partial I} - \frac{\partial H_1}{\partial I} \frac{\partial}{\partial \alpha})$$

После несложных преобразований для начального распределения $W_0(I,\ 0)$, $W_n=W_0(I,0)\delta_{n,0}$ получим диффузионное уравнение типа Фоккера-Планка-Колмогорова (ФПК) для функции распределения от переменных действия

$$\frac{\partial W_0}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial I} (8\varepsilon^2 \pi \varpi I W_0) + 0.5 \frac{\partial^2}{\partial I^2} (4\varepsilon^2 \pi \varpi I^2 W_0)$$
(34)

По уравнению (34) можно составить единственным образом дифференциальное уравнение, описывающее случайный процесс, особенностью которого является наличие внешней возмущающей

силы в виде « белого шума»
$$v(t)$$
 [7]: $\langle v(t) \rangle = 0$, $\langle v(t)v(t+\tau) \rangle = \frac{N_0}{2}\delta(\tau)$,

 $\frac{N_0}{2}$ — есть постоянная спектральная плотность белого шума.

Стохастическое дифференциальное уравнение соответствующее (34) имеет вид $\dot{I}=2I\sqrt{\frac{8\varepsilon^2\pi\varpi}{N_0}}v(t)$

В предположении, что белый шум имеет единичную спектральную плотность $N_0 = 2$ в старых переменных случайные колебания будут описываться уравнением ФПК в виде

$$\dot{f}_1 = 2f_1\sqrt{\varepsilon^2\pi\varpi}v_0, \ \frac{\partial W_0}{\partial t} = -\frac{\partial}{\partial t}(2\varepsilon^2\pi\varpi f_1W_0) + 0.5\frac{\partial^2}{\partial t^2}(8\pi\varpi\varepsilon^2f_1^2W_0).$$

Положим $\dot{W_0}=0$, тогда стационарное решение будет $W_{0c}(f_1)=\frac{M}{8\pi\varpi\epsilon^2 {f_1}^2} \exp\ln\sqrt{f_1}$

Где M определяется из условия нормировки $M=\int\limits_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{8\pi\varpi \varepsilon^2 {f_1}^2} \exp \ln \sqrt{f_1} df_1$

Среднеквадратическое отклонение стержня от положения равновесия определяется равенством

$$E[f_1^2] = \int_{-\infty}^{\infty} f_1^2 W_{0c} df_1 = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{M}{8\pi\omega\epsilon^2 f_1^2} \exp \ln \sqrt{f_1} .$$

Таким образом, об устойчивости стержня в области стохастического движения будем судить по следующей теореме: решение уравнения (24) $f_1^*=0$ назовем устойчивым в среднем квадратическом, если для любого $\xi>0$ найдется такое $\mu(\xi)>0$, что при выполнении условия $|f_{10}|<\mu(\xi)$ для любого $t>t_0$ справедливо неравенство $E[f_1^2]<\xi$.

РЕЗЮМЕ

Пространственные нелинейные колебания стержня под действием двух взаимно перпендикулярных сил приводятся к уравнению Дуффинга, где возмущающая сила представляет сумму двух составляющих: δ - функцию и гармоническую функцию. Рассмотрено решение между δ толчками, которое для исследования устойчивости сводится к обычной процедуре определения корней характеристического уравнения. В области δ -возмущений получено выражение, определяющее границу стохастичности. Получено уравнение, описывающее стохастические колебания стержня. Приводится критерий стохастической устойчивости (неустойчивости) колебаний стержня в среднем квадратическом приближении.

ЛИТЕРАТУРА

- 1. Fermi E., Pasta J., Ulam S. Studies of nonlininear problems. Los Alamos Scientific Report La-1940 (1955).
- 2. Заславский Г. М. Статистическая необратимость в нелинейных системах. М., Наука, 1970, 234с.
- 3. Заславская Г. М., Чириков Б. В. Стохастическая неустойчивость нелинейных колебаний. Успехи физических наук. Том 105, вып. 3, 1971, с 37-40.
- 4. Чигарев А.В., Чигарев Ю.В. О возможности возникновения стохастической неустойчивости лучей в неоднородных средах. Акустический журнал. Том 24, вып. 5, 1978, с. 765-771.
- 5. Муницин А.И., Крайнова Л.Н. Аналитическое решение задачи о колебаниях стержня с геометрической нелинейностью. «Вестник ИГЭУ», вып.3, 2007. с. 1-3.
- 6. Муницин А.И., Крайнова Л.Н. Нелиненые колебания элемента трубопровода малой кривизны. «Вестник ИГЭУ», вып.2, 2009. с. 1-5
- 7. Чигарев А.В. Стохастическая и регулярная динамика неоднородных сред / А.В. Чигарев; Под. ред. Е.И. Мн: УП «Технопринт», 2000. 426 с. ISBN 985-6373-69-7.

SUMMARY

The conditions of possibility emergence of deterministic chaos in rods under effect of oscillator forces are considered. The quantities parameters which characterize a state of deterministic chaos depend on a nonhomogeneity and nonlinearly of a rod material.