بررسی فراکمانش مقاطع شامل ورق با ضخامت ثابت و متغیر به روش نوار محدود

آزاده آریانیور* و مجتبی ازهری** دانشکدهٔ مهندسی عمران، دانشگاه صنعتی اصفهان

(دریافت مقاله: ۱۳۸۸/۱۱/۴– دریافت نسخه نهایی: ۱۳۸۹/۷/۱۸)

چکیدہ – Т

واژگان کليدي :

Ζ

Post-Buckling Behavior of Sections Containing **Thickness-Tapered and Thickness Constant Plates Using FSM**

A. Aryanpour and M. Azhari

Civil Engineering Department, Isfahan University of Technology

Abstract: In this paper, post-buckling behavior of cold-formed, thin-walled structures containing thickness-tapered plate with initial imperfection is investigated. A computer program has been developed using the nonlinear Finite Strip Method for postbuckling analysis of plates and plate assemblies under compression and bending. Axial and flexural stiffness of lipped channels, Z-shaped and T-shaped sections containing thickness-tapered and thickness constant plates are calculated for different geometries. Stress redistributions of those sections are also determined. Results for stress redistributions show that sectional geometries and applied strains have important effects on stress distributions.

** – استاد

Keywords: Post-buckling, Thickness-tapered plate, Initial imperfection, Finite strip.

* – دانشجوی کارشناسی ار شد

جابهجایی محوری غیر خطی خـط گـرهای ۲ در	v _{G2}	نيم طول موج كمانش	а
جهت y		مساحت نوار	Α
جابهجایی کوتاه شدگی محوری در جهت y	\mathbf{v}_{H}	عرض ورق	b
جابهجایی خارج صفحهای خط گرهای ۱	\mathbf{w}_1	طول بال	b_{f}
جابهجایی خارج صفحهای خط گرهای ۲	w ₂	طول لبه	b_l
جابهجایی خارج صفحهای اولیه خط گرهای ۱	w_{01}	طول جان	b_{w}
جابهجایی خارج صفحهای اولیه خط گرهای ۲	w ₀₂	ضريب نسبت پوأسون	f
جابەجايى حداكثر	W _{max}	بار خارجی نوار	F
نماد ماتریس	[.]	فاصله محور خنثي مقطع z شکل از لبه بـال قبـل	h
نماد بردار	{.}	از کمانش	
نماد جزیی از یک ماتریس کلی	$\langle . \rangle$	فاصله محور خنثي مقطع z شکل از لبه بال بعد از	h_1
		كمانش	
		سختی محوری و خمشی	S
حداکثر نقص اولیه تقسیم بر ضخامت	α	سختی محوری و خمشی فرا کمانش	s^*
بردار جابهجاییهای گرهای	δ	ضخامت نوار	t
بردار جابهجاییهای گرهای اولیه	δ_0	ضخامت لبه نازکتر ورق	t_1
بردار جابهجاییهای گرهای خمشی اولیه	δ_{0f}	ضخامت لبه ضخيمتر ورق	t ₂
کرنش خط گرهای ۱	ε _l	ضخامت لبه خارجی بال	t_{f1}
کرنش خط گرهای ۲	ε2	ضخامت لبه داخلي بال	t_{f2}
کرنش حد بحرانی	ε _{cr}	جابهجایی محوری غیر خطی در جهت x	u_{G}
كرنش متوسط	$\epsilon_{\rm M}$	جابهجایی محوری غیر خطی خـط گـرهای ۱ در	u_{G1}
زاویه دوران خارج صفحهای خط گرهای ۱	θ_1	جهت x	
زاویه دوران خارج صفحهای خط گرهای ۲	θ_2	جابهجایی محوری غیر خطی خـط گـرهای ۲ در	u _{G2}
زاویه دوران خارج صفحهای اولیه خط گرهای ۱	θ_{01}	جهت x	
زاویه دوران خارج صفحهای اولیه خط گرهای ۲	θ_{02}	جابهجایی کوتاه شدگی محوری در جهت x	u_{H}
نسبت پوآسون	υ	جابهجایی جسم صلب	u _R
انحنا	ρ	جابهجایی محوری غیر خطی در جهت y	v_{G}
انحنا بحراني	ρ_{cr}	جابهجایی محوری غیر خطی خـط گـرهای ۱ در	v_{G1}
تنش	σ	جهت y	

۱– مقدمه

ورقهای نازک و مقاطع جدار نازک، پس از کمانش از خود مقاومت نشان داده و با سختی کمتری نسبت به سختی قبل از کمانش به باربری خود ادامه میدهند. تعادل پایدار ورقها و مقاطع جدار نازک در محدوده فراکمانش را میتوان به علت جابهجاییهای بزرگ از مرتبه ضخامت ورق که با افزایش فشار ایجاد می شوند، دانست. نیروی محوری حاصل از تنشهای کششی به وجود آمده در صفحه میانی باعث افزایش ظرفیت باربری می شود.

دو روش اجزای محدود و نوار محدود، رایجترین روشهای عددی برای بررسی فراکمانش ورقها هستند. در تحقیق حاضر از روش عددی نوار محدود استفاده شده است که در مورد مقاطع ساخته شده از ورق، روش مناسبتری است. سریدهاران و اسمیت [۱] دو روش نوار محدود بر اساس تکنیک آشفتگی، برای بررسی سازه های ساخته شده از ورق ارائه کردند. در روش اول، جابه جاییهای درون صفحهای و برون صفحهای در گوشههای سازه به صورت جدا در نظر گرفته شدهاند و در روش دوم، سازگاری این جابه جاییها در گوشهها مورد توجه قرار گرفته است [۲و۳].

بیکر و همکاران [۴] رفتار ورقهای مستطیلی با تکیهگاههای مفصلی را تحت بارگذاری طولی در محدوده تغییر شکلهای بزرگ، تحلیل کردهاند. فرمولهای ارائه شده توسط بیکر و همکاران، با فرض تغییر شکل سینوسی برای جابهجاییهای اولیه مطابق با مود کمانش اولیه ورق تحت فشار خالص، توسعه داده شدهاند و اثر شرایط مرزی مختلف و تغییر نسبت عرض به طول را در رفتار ورق در محدوده تغییر شکلهای بزرگ، به خوبی نشان میدهند. این محققان، همچنین اثبات کردهاند که با در دست داشتن نسبت سختی فراکمانش به سختی پیش از کمانش، میتوان رفتار فراکمانش ورق مستطیلی تحت فشار با تکیهگاههای مفصلی را با یک مدل دو نواری، تعیین کرد [۵].

هنکاک [۶] مطالعهای بر رفتار فراکمانش سازه ای ساخته شده از ورق تحت فشار انجام داد. هنکاک از نقص اولیه

کوچکی برای حل غیر خطی استفاده کرده است. ازهری و برادفورد [۷] از توابع حبابی برای فراکمانش مقاطع ساخته شده از ورق با استفاده از روش نوار محدود استفاده کردهاند. این محققان نشان دادند که استفاده از توابع حبابی به مقدار قابل توجهی همگرایی روش غیر خطی را بهبود می بخشد. اویسی و اعصایی اثر مهم مزدوج شدگی مکانیکی بین پیچش محوری و خارج صفحهای را بر رفتار فراکمانش ورقهای لایهای مطالعه کردهاند [۸]. همچنین در این مطالعه تغییرات جابهجاییهای خارج صفحهای به تفصیل بررسی شده است. نتایج این تحقیق نشان می دهد که در تعیین رفتار فراکمانشی ورقهای لایهای

ماتئوس و ویتز [۹] با استفاده از نـرم افـزار آبـاکوس، یـک مطالعه پارامتری برای تحلیل رفتار کمانش و فراکمانش ورقهای با نقص اولیه که در کشتیها به کار برده می شوند، انجام دادهانـد. نتایجی که از تحلیل چندین مدل ورق به دست آوردهاند، نـشان می دهد که بزرگی نقص اولیه، شرایط مرزی و نـسبت هندسـی سه پارامتر مهمی هستند که بر کمانش و فراکمانش ورقها اثـر می گذارند.

روشهایی تجربی نیز برای بررسی فراکمانش به کار برده شدهاند. رودز [۱۰] آزمایشهایی برای بررسی رفتار فراکمانش مقاطع تحت اعمال فشار با خروج از مرکزیت، انجام داده است و نتایج قابل توجهی به دست آورده است. در این مقاله همچنین به روشهای مختلف تحلیل رفتار فراکمانش ورق اشاره شده و کاربرد تحلیل ورق برای طراحی ستون و تیر بررسی شده است. سخت نشده هستند، ارائه کرده است و وجود مقاومت فراکمانشی قابل توجهی را برای اجزای سخت نشده، نتیجه گرفته است. بامباش همچنین نشان داده است که باز توزیع تنش در محدوده فراکمانش به گونهای است که تنش در قسمتهای تحت کمانش فراکمانش در مناطق کمانش نکرده، است [۱۱].

در این مقاله، با استفاده از روش نـوار محـدود یـک برنامـه رایانهای تدوین و رفتار فراکمانش ورقهـا بـا ضـخامت ثابـت و



شکل ۱- جابه جاییهای نوار تحت کرنش

متغیر در شرایط بار گذاری مختلف مورد بررسی قرار می گیرد. تفاوت عمده این مقاله با دیگر تحقیقات، قابلیت آن در منظور کردن ورق با ضخامتهای متغیر است که در مقاطع جدار نازک با نورد سرد کاربرد فراوانی دارد.

۲- تحلیل غیر خطی ورق با نقص اولیه ۲- ۱- حابه حايبها

در روش نوار محدود، جابهجاییها به صورت چند جملهای در جهت عرض و سرى فوريه در جهت طول نوار بيان می شوند. این جابه جاییها به طور کامل در ادامه آورده شدهاند. در این تحقیق، فقط یک جمله از سری فوریه ای که جابه جاییها در طول نوار را بیان میکند، در نظر گرفته میشود. با این سادهسازی، اگر از طول موج به دست آمده از حل کمانش موضعی به عنوان طول موج سری فوریه استفاده شود (طول ورق مورد بررسی برابر با طول موج به دست آمده از حل کمانش موضعی در نظر گرفته شود)، بـه یـک حـل دقیـق بـرای تحلیـل فراکمانش ورق تحت بارگذاری تا اندازه ۱/۵ برابر بار کمانـشی مي توان دست يافت [۶]. منظور از طول موج در اين مقالـه طـولي است که تنش بحرانی ورق در این طول حداقل باشد.

نوار نشان داده شده در شکل (۱) تحت کرنشهای ٤٦ و ٤٦ در دو خط گرهای قرار گرفته و جابهجاییهای محوری حاصل،

روشهای عددی در مهندسی، سال ۳۰، شمارهٔ ۱، تابستان ۱۳۹۰ (استقلال)

 $u_{\rm H} = u_{\rm R} + fv_{\rm y}\varepsilon_{\rm M}x + \rho y(a - y)/2$

 $v_{\rm H} = (\rho x - \varepsilon_1)(y - a / 2)$ (٢)

که در این معادلات:

$$\varepsilon_{_{M}} = (\varepsilon_{_{1}} + \varepsilon_{_{2}})/2$$
 , $\rho = (\varepsilon_{_{1}} - \varepsilon_{_{2}})/b$ (r)

جمله fv_vɛ_Mx برای منظور کردن تغییر شکل ورق با توجه به اثر پوآسون است. در این مطالعه، ضریب f ابتـدا واحـد در نظـر گرفته میشود و چون توزیع تنش در محدوده غیر خطبی تغییر مى كند، با تغيير اين ضريب مى توان تغيير نسبت پوآسون را منظور کرد. برای نیل به ایـن هـدف، ضـریب f در ابتـدای هـر تکرار، برای هر نوار به صورت جداگانه تعیین میشود. در هـر تکرار نیوتن-رافسون، از تـنش وارده در جهـت عرضـی نـوار انتگرال گرفته و حاصل را برابر صفر قرار داده و ضریب *f* به دست آورده میشود. این کار برای ورقبی که حرکت آن در عرض آزاد است، صدق می کند.

مؤلفه هاى غير خطى جابه جايبهاى محورى توسط معادلات زير بيان مي شوند:

$$\mathbf{u}_{G} = \left\langle \mathbf{N}_{1}; \mathbf{N}_{2} \right\rangle \left\{ \mathbf{u}_{G1}; \mathbf{u}_{G2} \right\}^{\mathrm{T}} \sin^{2} \eta \tag{(f)}$$

$$\mathbf{v}_{G} = \left\langle \mathbf{N}_{1}; \mathbf{N}_{2} \right\rangle \left\{ \mathbf{v}_{G1}; \mathbf{v}_{G2} \right\}^{\mathrm{T}} \sin 2\eta \tag{a}$$

$$N_1 = 1 - \xi$$
; $N_2 = \xi$ (9)

در این معادلات:

(V)

(11)

$$\xi = x \ / \ b \ \ , \ \ \eta = \pi y \ / \ a$$

نقص اولیه فرض شده برای ورق، فقط مربوط به جابهجاییهای خمشی است. پس نقص اولیه ورق به صورت جابهجاییهای خمشي بيان مي شود:

$$\mathbf{w}_{0} = \left\langle \mathbf{N}_{3}; \mathbf{N}_{4}; \mathbf{N}_{5}; \mathbf{N}_{6} \right\rangle \left\{ \delta_{0f} \right\} \sin \eta \tag{A}$$

$$N_3 = 1 - 3\xi^2 + 2\xi^3 \tag{9}$$

- $N_4 = b\xi 2b\xi^2 + b\xi^3$ $(1 \circ)$
- $N_5 = 3\xi^2 2\xi^3$



$$N_6 = -b\xi^2 + b\xi^3 \tag{11}$$

که در این معادلات:

$$\{\delta_{0f}\} = \{w_{01}; \theta_{01}; w_{02}; \theta_{02}\}^{1}$$
(17)

شکل (۲) مود کمانش موضعی را برای مقاطع مختلف نشان میدهد. نقص اولیه برای مقاطع ساخته شده از ورق، به شکل مود کمانش موضعی مقاطع در نظر گرفته می شود.

۲-۲- کرنشها

بردار کرنش خطی و نیـز بـردار کـرنش غیـر خطـی کـه شـامل جملات غیر خطی است، به ترتیـب در معـادلات (۱۴) و (۱۵) ارائه میشـوند. بـا گـرفتن مـشتقهای مناسـب از جابـهجاییهـا، تانسورهای کرنش خطی و غیر خطی، بر اساس بردار جابهجایی به صورت معادلات (۱۶) و (۱۷) نوشته می شوند:

$$\{ \epsilon_{L} \} = \left\{ -(w - w_{0})_{,xx} ; -(w - w_{0})_{,yy} ; \\ 2(w - w_{0})_{,xy} ; u_{,x} ; v_{,y} ; u_{,y} + v_{,x} \right\}^{T}$$
 (14)

$$\{ \varepsilon_{N} \} = \left\{ \frac{1}{2} \left(w_{,x}^{2} - w_{0,x}^{2} \right); \frac{1}{2} \left(w_{,y}^{2} - w_{0,y}^{2} \right); \\ w_{,x} w_{,y} - w_{0,x} w_{0,y}; 0; 0; 0 \right\}^{T}$$
 (10)

$$\varepsilon_{\mathrm{Li}} = \left\langle \mathbf{B}_{i} \right\rangle \left\{ \delta \right\} - \left\langle \mathbf{B}_{i} \right\rangle \left\{ \delta_{0} \right\} + \varepsilon_{\mathrm{Hi}} \tag{19}$$

$$\boldsymbol{\epsilon}_{Ni} = \frac{1}{2} \left\{ \boldsymbol{\delta} \right\}^{T} \left[\boldsymbol{m}_{i} \right] \left\{ \boldsymbol{\delta} \right\} - \frac{1}{2} \left\{ \boldsymbol{\delta}_{0} \right\}^{T} \left[\boldsymbol{m}_{i} \right] \left\{ \boldsymbol{\delta}_{0} \right\}$$
(1V)

i معرف شماره درایه بردار و یا شـماره سـطر مـاتریس اسـت. بردارهای {δ₀}, {δ₁} و همچنین بردار کوتاه شدگی {٤_H} در معادلات بالا به صورت زیر تعریف میشوند:

$$\{\delta\} = \{w_1; \theta_1; w_2; \theta_2; u_{G1}; v_{G1}; u_{G2}; v_{G2}\}^T,$$

$$\{\delta_0\} = \{w_{01}; \theta_{01}; w_{02}; \theta_{02}; 0; 0; 0; 0\}^T$$

$$(1A)$$

(۱۹) $\{\epsilon_{H}\} = \{0; 0; 0; f \upsilon \epsilon_{M}; -\epsilon_{M}; 0\}^{T}$ ماتریسهای [B] و [m] به ترتیب شامل مشتقهای خطی و غیـر خطی اند و به طور مفصل در مرجع [۱۲] آورده شدهاند.

۲ –۳ – ماتریسهای سختی و پایداری

با در نظر گرفتن یک تغییر شکل جزیـی از وضـعیت تغییـر شکل یافته یک نوار و نیز فرض این که نوار دارای بار خـارجی باشد، معادله کار مجازی را میتوان به صورت زیر بیان کرد: (۲۰) $f(ab)^T \{F\} = \int d\epsilon_i .D_{ij}\epsilon_j dA$ ماتریس D ماتریس خواص ماده است که رابطه بین تنش و کرنش را بیان میکند و برای مواد ایزوتروپیک در مرجع [۷] ارائـه شـده است. لازم به ذکر است کـه از چیـدمان بـرداری بـرای کـرنش و چیدمان ماتریس برای ماتریس خواص ماده استفاده شده است. با جایگزینی ab و $_{i}$ در معادله (۲۰) و انجام یـک سـری عملیات ریاضی، معادله زیر به دست میآید:

$$\{F\} = \left(\begin{bmatrix} \mathbf{k} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \mathbf{g}_{H} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \mathbf{k}_{1} \left(\delta \right) \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \mathbf{k}_{1} \left(\delta \right) \end{bmatrix}^{T}$$

$$+ \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \mathbf{k}_{2} \left(\delta^{2} \right) \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \mathbf{k}_{2} \left(\delta_{0}^{2} \right) \end{bmatrix} \left\{ \delta \right\} - \begin{bmatrix} \mathbf{k} \end{bmatrix} \left\{ \delta_{0} \right\}$$

$$- \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \mathbf{k}_{1} \left(\delta_{0} \right) \end{bmatrix}^{T} \left\{ \delta_{0} \right\} + \left\{ W_{H} \right\}$$

$$(\Upsilon)$$

[k] ماتریس سختی کشسان نوار است و به صورت زیر به دست می آید:

$$\begin{bmatrix} k \end{bmatrix} = \int \begin{bmatrix} B \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B \end{bmatrix} dA \tag{11}$$

 $\left[k_{1}\left(\delta\right)\right] = \left[k_{2}\left(\delta^{2}\right)\right]$ ماتریسهای سختی غیر خطی هستند که به ترتیب توابع خطی و درجه دو از جابهجاییهای گرهای هستند و بر طبق معادلات زیر تعیین می شوند: $\left[k_{1}(\delta)\right] = \left[m_{i}\right]\left\{\delta\right\}\left(D_{i}\right)^{T}\left[B\right]dA$ (۲۳)

$$\left[k_{2}(\delta^{2})\right] = \int \left[m_{i}\right] \left\{\delta\right\} D_{ij}\left\{\delta\right\}^{T} \left[m_{j}\right] dA \qquad (\gamma \gamma)$$

ماتریس [g_H] ماتریس هندسی و {W_H} بردار بار حاصله از کرنشهای فشاری است:

$$[g_{\rm H}] = \langle D_i \rangle \{\epsilon_{\rm H}\} \int [m_i] dA \tag{10}$$

$$\{W_{H}\} = \int [B]^{T} [D] \{\varepsilon_{H}\} dA \qquad (\Upsilon \mathcal{F})$$

 $\begin{bmatrix} k_1(\delta) \end{bmatrix}$ رابطه بین نیروهای داخل سطح ناشی از خمس و جابهجاییهای داخل سطح را بیان میکند در حالی که $\begin{bmatrix} k_1(\delta) \end{bmatrix}^T$ رابطه بین نیروهای داخل سطح و جابهجاییهای خمشی را بیان میکند.

۲–۴– حل معادلات غیر خطی

دستگاه معادلات ارائه شده توسط معادله (۲۱) غیر خطی بوده و برای حل معادلات، یک روش تکرار مورد نیاز است. روش تکرار نیوتن-رافسون، روش مناسبی برای حل این معادلات غیر خطی است. با توسعه معادله (۲۱) به صورت سری تیلور و چشمپوشی از جملات درجه بالاتر و همچنین حدس اولیه برای بردار جابهجایی، پس از n تکرار معادله زیر به دست میآید:

$$\left\{\delta\right\}_{\left(n+1\right)} = \left\{\delta\right\}_{n} - \left[\left(\frac{\partial\left\{F\right\}}{\partial\left\{\delta\right\}}\right)_{n}\right]^{-1} \left\{F\right\}_{n}$$

$$(YV)$$

وقتی اختلاف بین بردارهای جابهجایی _n{ه} و _(n+1) } از خطای مورد نظر کمتر باشد و بردار _n{F} به صفر نزدیک باشد، تکرار متوقف می شود.

در نهایت پس از تعیین بردار جابهجایی، می توان تنشها و در نتیجه نیروها و لنگرهای وارده به مقطع را به دست آورد. با در دست داشتن معادلات تنشها، می توان توزیع تنش در هر نوار و در نتیجه توزیع تنش در کل مقطع را تعیین کرد. سختی مقطع را نیز می توان با تعیین کرنشهای اعمالی و نیروهای حاصله، به دست آورد. محل محور خنثی، در محدوده فراکمانش تغییر می کند. بنابراین با استفاده از روش سعی و خطا، کرنشی اضافی به کرنش اولیه اعمال و مجموع نیروهای کششی و فشاری تعیین و این کار تا جایی ادامه داده می شود که مجموع نیروها صفر شود. به این ترتیب با تعیین محلی که منتجه تنشها در ضخامت صفر است، محل محور خنثی به دست می آید.

در این بخش مراحل تحلیل به صورت گام بـه گـام بیان میشود.

گام اول: دریافت مشخصات مقطع و تعیین بردار نقص اولیه با توجه به شکلی که مقطع کمانش موضعی میکند. در این گام، همچنین کرنش اولیه اعمالی به مقطع تعیین می شود.(اطلاعات مربوط به کمانش موضعی مقطع از برنامهای جداگانه که برای کمانش مقطع تدوین شده است، به دست می آید). با در دست داشتن تنش کمانشی و مدول کشسان، کرنش اعمالی تعیین می شود.

گام دوم: با تعیین مقدار اولیهای برای بردار جابهجایی(معمولاً به صورت ضریبی از بردار نقص اولیه در نظر گرفته می شود) و سپس تعیین جابهجاییهای محلی هر نوار با اعمال ماتریس دوران، ماتریسهای سختی نوارها تعیین می شوند، معادلات (۲۲) تا (۲۶). همان طور که اشاره شد، ضریب *f* نیز در این گام برای هر نوار به صورت جداگانه تصحیح می شود.

گام سوم: ماتریسهایی که برای هر نوار در گام پیشین به دست آمدند، در این گام روی هم سوار می شوند و ماتریـسهای سختی و هندسی کلی به دست می آیند.

گام چهارم: با در دست داشتن ماتریسهای کلی می توان معادله غیر خطی بیان شده در معادله (۲۱) را تشکیل داد. سپس با تشکیل معادله (۲۷)، بردار جابهجایی جدید تعیین می شود. تا زمانی که اختلاف بین جابهجاییهای اولیه و جدید از خطای مورد نظر کمتر و همچنین نرم بردار نیرو صفر شود، گامهای دوم تا چهارم تکرار می شوند.

گام پنجم: پس از تعیین بردار جابه جایی، کرنشها از معادلات (۱۶) و (۱۷) به دست می آیند و در نتیجه می توان تنش را محاسبه کرد. برای مقاطع تحت خمش، پس از تعیین تنش، نیروهای وارد شده به مقطع محاسبه می شوند.

گام ششم: با اعمال کرنش ثابتی به کرنش اولیه گامهای اول تا ششم تا زمانی که مجموع نیروهای به دست آمده صفر گردد، تکرار میشود. پس از این مرحله لنگر خمشی رامیتوان تعیین کرد.





شکل ۴- تغییرات سختی مؤثر برای مقطع Z شکل با ضخامت عرضی متغیر

میدهد. نقص اولیه در نظر گرفته شده در همه مسائل حل شده، مطابق شکل کمانش موضعی و به گونهای است که جابهجایی میانه جان برابر ۲۵ است. ۵ ضریبی است که مقدار آن در هر مسئله مشخص می شود. در مسئله حل شده در شکل (۴)، $\alpha = 0.1$

۳- ۳- بررسی مقاطع Z شکل تحت خمش

برنامه تدوین شده، قابلیت تحلیل غیر خطی مقاطع Z شکل تحت خمش حول محور ضعیف را نیز دارد. شکل (۵) تغییرات نسبت سختی مؤثر برای دو مقطع Z شکل با ضخامت عرضی ثابت را نسبت به مقادیر مختلف انحنا نشان میدهد. در رابطه با تعیین سختی خمشی میتوان گفت که پس از تعیین منحنی لنگر-انحنا، شیب یک منحنی درجه دو که از سه نقطه مجاور روی منحنی لنگر-انحنا می گذرد، سختی خمشی مؤثر را به دست میدهد. وقتی مقطع در محدوده فراکمانش قرار می گیرد، محل محور خنثی تغییر میکند. برای این که مقطع تحت خمش خالص بررسی شود، یک کرنش یکنواخت اضافی به مقطع اعمال میشود به نحوی که نیروی محوری صفر شود. مقدار این ۳- نتایج ۳- ۱- بررسی صحت نتایج

برای اطمینان از صحت نتایج به دست آمده، مقایسهای نسبت به نمودار به دست آمده توسط اسمیت و سریدهاران [۲] برای مقطع کانالی تحت فشار، انجام گرفته است. شکل (۳) نسبت سختی فراکمانش به سختی قبل از کمانش را برای مقطع کانالی تحت فشار، بر حسب نسبتهای مختلف بال به جان نشان میدهد. * ۲ معرف سختی محوری مؤثر فراکمانش است که پس از تعیین منحنی بار-کرنش، از محاسبه شیب یک منحنی درجه دو که از سه نقطه مجاور روی منحنی بار-کرنش می گذرد، به دست میآید. نتیجه به دست آمده با دقت بسیار خوبی با جواب اسمیت و سریدهاران [۲] مطابقت دارد.

۳-۲- بررسی فراکمانش مقطع Z شکل با بال با ضخامت متغیر

شکل (۴) نسبت سختی مؤثر را برای مقطع Z شکل که دارای بال با ضخامت عرضی متغیر است، بر حسب نسبتهای مختلف بال به جان برای سه نسبت مختلف ضخامت نشان



محل محور خنثی در محدوده فراکمانش بالاتر از محور خنثی قبل از کمانش به دست می آید. با توجه به این که در این مثال بال بالای مقطع تحت فشار است، پس در نسبتهای ذکر شده با بالا رفتن محور خنثی در محدوده فراکمانش قسمتهای کمتری از مقطع تحت فشار قرار می گیرند.

۳– ۴– تعیین سختی مؤثر مقاطع T شکل

T شکل (۷) تغییرات سختی خمشی مؤثر را برای سه مقطع T شکل بر حسب تغییرات انحنا نشان میدهد. در شکل (۷) می توان دید که اگر نسبت ضخامت جان به ضخامت بال بیشتر باشد، سختی خمشی مؤثر در محدوده فراکمانش بیشتر است. همچنین اگر نقص اولیه یک مقطع بزرگ باشد، سختی مؤثر کمتری نسبت به وقتی که نقص اولیه کوچک باشد، دارد. این نکته را می توان از منحنی مربوط به مقطع با نسبت 4 = tw/tf

مقطع T شکل توسط روش تحلیل غیر خطی، تحت فشار و خمش بررسی شده است. تغییـرات سـختی فراکمـانش ^{*}S بـه سختی قبل از کمـانش S بـرای مقطع T شـکل بـرای مقـادیر مختلف فشار در شکل (۸) ارائه شده است. نقص اولیه در نظـر



شکل ۵- تغییرات سختی مؤثر بر حسب تغییرات انحنای مقطع Z شکل تحت خمش خالص حول محور ضعیف



کرنش به روش سعی و خطا به دست می آید. شکل (۶) موقعیت محور خنثی در محدوده فراکمانش (h₁) را نسبت به محل محور خنثی قبل از کمانش (h)، برای مقطع Z شکل بر حسب نسبتهای مختلف بال به جان نشان می دهد. مشاهده می شود که محل محور خنثی پس از کمانش نسبت به محل محور، قبل از کمانش ثابت نمی ماند. هم چنین اگر نسبت بال به جان خیلی کوچک و یا این نسبت حدود ۵/۰ باشد،



شکل ۸- تغییرات سختی مؤثر مقطع T شکل تحت خمش خالص و فشار و خمش توام

ندارد. اختلاف زیاد بین دو منحنی مرتبط به حالت ۱ و ۲ مربوط به تفاوت توزیع کرنش اولیه اعمالی به مقطع در این دو حالت است.

۳–۵–مقطع T شکل تحت فشار و خمش حول محور ضعيف تؤام

با تغییراتی در برنامه تدوین شده (با توجه به این که توزیع تنش در خمش حول محور ضعیف نسبت به خمش حول محور قوی تغییر می کند، پس با تغییراتی در برنامه، توزیع کرنش اعمالی به نوارها و همچنین نحوه محاسبه خمش در گام پایانی برنامه به صورت صحیح تعیین میشوند)، می توان مقطع T شکل را تحت فشار و خمش توام حول محور ضعیف بررسی کرد. شکل (۹) تغییرات سختی مؤثر سه مقطع T شکل با نسبتهای مختلف بال به جان را، بر حسب نسبتهای مختلف ضخامت جان به ضخامت بال نشان می دهد. هر چه نسبت بال به جان کمتر باشد، سختی محوری مؤثر کمتر می شود. همان ضخامت جان به بال از مقدار معینی بیشتر شود، سختی مؤثر نمی توان که بودن سختی اولیه مقطع دانست. درستی این امر را می توان کم بودن سختی اولیه مقطع دانست. درستی این امر را



شکل ۹- تغییرات سختی مؤثر مقطع T شکل تحت فشار و خمش

گرفته شده برای این مقطع نیز به صورت مود کمانیشی بال و جان با مقدار 0.1 = α است. این مقطع تحت فشار خالص برای دو نسبت مختلف t_w/t_f و نیز تحت فشار و خمش توأم (حالتهای ۲ و ۳ در شکل ۸) مورد تحلیل قرار گرفته است. همان طور که مشاهده می شود، وقتی فشار روی جان بیشتر می شود، سختی کاهش می یابد. و نیز وقتی ضخامت بال به جان بیشتر می شود، مقطع سخت تر می شود. دو منحنی مربوط به فشار خالص اختلاف کمی دارند، پس می توان نتیجه گرفت که تغییر جزیی در نسبت ضخامت تأثیر زیادی روی سختی مؤثر





1.2

1.1

1



شکل ۱۲- تغییرات سختی محوری مؤثر مقاطع کانالی لبه دار



 $t_{f2}/t_{f1} = 4$

 $t_{f2}/t_{f1} = 2$

 $t_{f2}/t_{f1} = 1$

3

شکل ۱۱– تغییرات سختی محوری مؤثر مقطع کانالی با ضخامت بال متغیر

۳- ۶- مقاطع کانالی تحت فشار

شکل (۱۱) تغییرات سختی مؤثر بر حسب کرنش اعمالی را برای سه مقطع کانالی با ضخامت بال متغیر نمایش میدهد. در کرنشهای بالا وقتی نسبت ضخامت سمت سخت بال به ضخامت سر آزاد بال بیشتر میشود، سختی مؤثر زیاد میشود در حالی که در کرنشهای پایین رابطه عکسی وجود دارد. لازم به ذکر است که در این مثال ضخامت لبه داخلی بال ثابت و برابر با ضخامت جان است. در حالی که ضخامت لبه خارجی بال تغییر میکند.

شکل (۱۲) تغییرات سـختی مـؤثر را بـر حـسب نـسبتهای مختلف بال به جان برای دو مقطع کانالی لبه دار تحت فشار بـا می توان در مقایسه سه نمودار مشاهده کرد به طوری که برای مقاطعی که سختی اولیه کمتری دارند، در نسبت کمتری از ضخامت این پدیده رخ میدهد.

توزیع تنش در محدوده فراکمانش ثابت نمی ماند و بازتوزیع تنش به گونهای است که تنش در قسمتهای سخت، بیشتر از تنش متوسط می شود. شکل (۱۰) بازتوزیع تنش را برای یک مقطع T شکل با نسبت ضخامت بال به جان، را تحت دو کرنش بالاتر از حد بحرانی، نشان می دهد. در شکل (۱۰) می توان دید وقتی کرنش اعمالی بیشتر شود، بازتوزیع تنش در قسمتهای سخت (نواحی نزدیک به اتصال) بیشتر می شود.



شکل۱۴– بازتوزیع تنش برای مقطع کانالی با ضخامت عرضی متغیر

مشخص را می توان مربوط به دقت حل در محاسبات دانست.

۳– ۷– بازتوزیع تنش برای مقاطع کانالی با ضخامت عرضی متغیر در شکل (۱۴) بازتوزیع تنش برای دو مقطع کانالی با ضخامت عرضی متغیر، در کرنش ۶۲=۵ رسم شده است. مقطع کانالی مورد بررسی، به طور همزمان تحت فشار و خمش

نسبتهای مختلف لبه به جان نشان میدهد. همان طور که در شکل مشخص را می مشاهده میشود وقتی نسبت لبه به جان زیاد میشود، سختی کاهش مییابد. شکل (۱۳) نیز تغییرات سختی مؤثر دو مقطع کانالی لبه دار و بدون لبه را تحت خمش نشان میدهد. شکل(۱۳) عرضی متغیر بر حسب تغییرات انحنا رسم شده است. میتوان دید که تا قبل در شکل (^۲ از انحنا بحرانی سختی خمشی مؤثر مقطع بدون لبه کمتر است که امری طبیعی است. نوسانات منحنیها بعد از یک ناحیه مقطع کانالی مو



حول محور ضعیف است. در شکل (۱۴) می توان دید که وقتی نسبت بال به جان کم می شود، چون دو سر جان سختر می شوند، تنش در میانه جان کمتر و در ابتدا و انتهای جان بیشتر می شود.

۳– ۸– بررسی مقطع با ضخامت عرضی متغیر

در این مقاله، رفتار فراکمانش ورق با ضخامت متغیر نیز بررسی شده است. شکل (۱۵) نمودار بار-جابهجایی را برای یک ورق با ضخامت عرضی متغیر که دارای نقص هندسی اولیه است، نشان میدهد. مقدار حداکثر نقص اولیه برابر اعالیه است. نشان میدهد. مقدار حداکثر نقص اولیه برابر

در شکل (۱۶) بازتوزیع تنش در محدوده فراکمانش برای یک ورق چهار طرف مفصل با ضخامت عرضی متغیر مشاهده میشود. بازتوزیع تنش در ورق با ضخامت متغیر به گونهای است که تنش در قسمتهای نزدیک به تکیهگاه بیشتر و در میانه ورق کمتر از تنش متوسط است. همچنین تنش در قسمت ضخیمتر ورق، بیشتر از تنش در قسمتهای نازک است.

۴ – نتیجه گیری و جمع بندی

در این مقاله با استفاده از روش نوار محدود، ماتریسهای



سختی و هندسی نوار در محدوده غیر خطی تعیین می شود. حل دستگاه معادلات غیرخطی به دست آمده در این روش، توسط روش تکرار نیوتن-رافسون انجام می شود. پس از حل دستگاه معادلات، بردار جابه جایی مقطع به دست می آید که به دنبال آن می توان تنش و یا خمش وارده به مقطع و در نتیجه سختی مؤثر را تعیین کرد.

روش نوار محدود برای مطالعه رفتار فراکمانش مقاطع Z شکل با ضخامت عرضی متغیر تحت فشار، توسعه داده شد و می توان نتیجه گرفت که در محدوده فراکمانش برای هر مقطع یک نسبت هندسی خاص وجود دارد که در آن شرایط، سختی حداقل است. مقطع Z شکل، همچنین تحت خمش مورد بررسی قرار گرفت و مشاهده شد که در محدوده فراکمانش، محل محور خنثی تغییر میکند.

مقاطع T شکل تحت خمش خالص و همچنین فشار و خمش تؤام بررسی شدند. وقتی نسبت ضخامت جان به بال زیاد می شود سختی فراکمانش مقطع تحت فشار، کمتر و سختی مقطع تحت خمش، بیشتر می شود.

بازتوزیع تنش در محدوده فراکمانش برای مقاطع T شکل، مقاطع کانالی و ورق با ضخامت عرضی متغیر تعیین شد. از نتایج به دست آمده برای بازتوزیع تنش میتوان دریافت که ابعاد مقطع و همچنین کرنش اعمالی اولیه، اثر چشمگیری بر روی توزیع تنش دارد.

- Sridharan, S., and Graves Smith, T. R., "Postbuckling Analysis with Finite Strip," *Journal of the Engineering Mechanics Division. ASCE*, Vol. 107, pp. 869–888, 1981.
- Graves Smith, T.R., and Sridharan, S., "A Finite Strip Method for the Post-Locally Buckled Analysis of Plate Structures," *International Journal of Mechanical Sciences*, Vol. 20, pp. 833–842, 1978.
- Sridharan, S., "A Finite Strip Analysis of Locally Buckled Plate Structures Subjected to Nonuniform Compression," *Engineering Structures*, Vol. 4, pp. 249–255, 1982.
- Bakker, M. C. M., Rosmanit, M., and Hofmeyer, H., "Approximate Large-deflection Analysis of Simply Supported Rectangular Plates under Transverse Loading Using Plate Post-Buckling Solutions," *Thin-Walled Structures*, Vol. 46, pp. 1224–1235, 2008.
- Bakker, M. C. M., Rosmanit, M., and Hofmeyer, H., "Elastic Post-Buckling Analysis of Compressed Plates Using a Two-strip Model," *Thin-Walled Structures*, Vol. 45, pp. 502–516, 2007.
- Hancock, G. J., "Nonlinear Analysis of Thin Sections in Compression," *Journal of the Structural Division*. *ASCE*, Vol. 107, pp. 455–471, 1981.

- Azhari, M., and Bradford, M. A., "The Use of Bubble Functions for the Post-Local Buckling of Plate Assemblies by the Finite Strip Method," *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, Vol. 38, pp. 955–968, 1995.
- Ovesy, H. R., and Assaee, H., "Semi-Energy Finite Strip Post-buckling Analysis of Laminated Plates Concerning the Effects of Mechanical Coupling," *Composite Structures*, Vol. 89, pp. 120–125, 2009.
- 9. Mateus, A. F., and Witz, J. A., "A Parametric Study of the Post-Buckling Behavior of Steel Plates," Engineering Structures, Vol. 23, pp. 172–185, 2001.
- Rhodes, J., "Some Observations on the Post-buckling Behavior of Thin Plates and Thin-Walled Members," *Thin-Walled Structures*, Vol. 41, pp. 207–266, 2003.
- Bambach, M. R., "Local Buckling and Post-Local Buckling Redistribution of Stress in Slender Plates and Sections," *Thin-Walled Structures*, Vol. 44, pp. 1118–1128, 2006.
- Hancock, G. J., "Nonlinear Analysis of Thin Sections in Compression," Research Report R355, University of Sydney, School of Civil Engineering, Australia, 1979