



УДК 534

*І. І. Назаренко, проф.,  
А. М. Шепелюк, аспірант*

### ВИЗНАЧЕННЯ ВИМУШЕНИХ ПОПЕРЕЧНИХ КОЛИВАНЬ ПУАНСОНІВ УСТАНОВОК ДЛЯ ВИРОБНИЦТВА БАГАТОПУСТОТНИХ ПЛИТ

**Актуальність роботи.** У практиці виробництва збірного залізобетону в Україні широке застосування отримали багатопустотні панелі, які призначені для несучої частини перекриття будівель і споруд. Пояснюється це тим, що існуючі віброустановки для виробництва панелей працюють в режимах, які не відповідають заданим технологіям, витрачають на робочий процес значну кількість енергії, мають низьку продуктивність і надійність збірних одиниць і деталей установок. Вирішення проблеми можливе на достатньо коректному врахуванні дійсних коливань не тільки установок, а і пустотоутворювачів.

**Аналіз дослідження.** На виробництво багатопустотних плит впливають режими роботи формувальної установки та динаміка розповсюдження хвиль в суміші, що ущільнюється, а також залежить від конструкції установки для формування [2]. При цьому потрібно враховувати вимушені поперечні коливання пустотоутворювачів, які є важливим елементом в загальній динамічній системі «вібромашина-форма-суміш-пустотоутворювач».

**Методика та результати досліджень.** Розглядаємо коливання пуансона, який знаходиться під дією періодичного навантаження, безперервного або тимчасового, при чому з віссю пуансона можуть бути зв'язані розподілені маси.

Допускаючи, що при коливаннях внутрішнє затування буде лінійною функцією швидкості деформації волокон пуансона, а зовнішнє затування пропорційно швидкості переміщення точок осі стержня, диференціальне рівняння поперечних коливань пуансона, з урахуванням поправки від інерції повороту перетинів, можна записати у вигляді [1]:

$$EI \frac{d^4 y}{dx^4} + \rho S \frac{d^2 y}{dt^2} + \xi I \frac{d^5 y}{dt dx^4} - \rho I \frac{d^4 y}{dt^2 dx^2} + \xi_\alpha \frac{dx}{dt} = F(x, t), \quad (1)$$

де  $y(x, t)$  - переміщення точки нейтральної вісі пуансона з абсцисою  $x$ ;

$S$  - площа поперечного перетину пуансона;

$I$  - момент інерції поперечного перетину пуансона;

$\rho$  - щільність ;

$\xi$  - коефіцієнт, що характеризує внутрішнє затування;

$\xi_\alpha$  - коефіцієнт, що характеризує зовнішнє затування;

$F(x, t)$  - інтенсивність зовнішнього навантаження, що діє на пуансон.

Зазвичай зовнішнє затування суттєвої ролі не грає і в подальшому приймаємо  $\xi_\alpha = 0$ , причому всі перетворення та формули підходять для випадку, коли  $\xi_\alpha \neq 0$ .

Будемо вважати, що зовнішнє навантаження задане або у виді пульсуючої безперервно розподіленої по довжині пуансона від бетонної суміші.

$$q_1(x) \sin kt + q_2(x) \cos kt.$$

Рішення рівняння (1) приймається у вигляді:

$$y(x, t) = \varphi(x) \sin kt + \psi(x) \cos kt \quad (2)$$

Якщо підставити  $y(x, t)$  в рівняння (1) та ввести змінну  $\eta = \frac{x}{l}$ ,

$$\text{де } F_1(p) = p^3 \omega_2 + p(\omega_4 + b_2 \omega_2) - \mu p(p^2 v_2 + v_4),$$

$$F_2(p) = p^3 v_2 + p(v_4 + b_2 v_2) - \mu p(p^2 \omega_2 + \omega_4).$$

Тоді для визначення  $\varphi$  та  $\psi$  отримаємо рівняння:

$$\begin{aligned} & \left[ (p^4 + b_2 p^2 - \beta^2)^2 + \mu^2 p^8 \right] \varphi = \\ & = (p^4 + b_2 p^2 - \beta^2) [f_1(\eta) + F_1(p)] + \mu p^4 [f_2(\eta) + F_2(p)] \\ & \left[ (p^4 + b_2 p^2 - \beta^2)^2 + \mu^2 p^8 \right] \psi = \\ & = -\mu p^4 [f_1(\eta) + F_1(p)] + (p^4 + b_2 p^2 - \beta^2) [f_2(\eta) + F_2(p)] \end{aligned}$$

Корені характерного рівняння у відповідності із роботою [1]:

$$H(p) = (p^4 + b_2 p^2 - \beta^2)^2 + \mu^2 p^8 = 0, \quad (3)$$

Або рівнянь

$$H_1(p) = (1 + \mu i) p^4 + b_2 p^2 - \beta^2 = 0, \quad H_2(p) = (1 - \mu i) p^4 + b_2 p^2 - \beta^2 = 0$$

В результаті отримаємо

$$\begin{aligned} p_1 &= r - r_1 i, \quad p_2 = s + s_1 i, \quad p_3 = -(r - r_1 i), \quad p_4 = -(s + s_1 i) \\ p_5 &= r + r_1 i, \quad p_6 = s - s_1 i, \quad p_7 = -(r + r_1 i), \quad p_8 = -(s - s_1 i) \end{aligned} \quad (4)$$

При цьому в залежностях (4)  $p_1 \dots p_4$  корені першого рівняння,  $p_5 \dots p_8$  корені другого рівняння.

Значення  $r, r_1, s, s_1$  будуть мати вигляд

$$\begin{aligned} r &= \sqrt{\frac{1}{2} \sqrt{\lambda^2 + \lambda_1^2} + \frac{\lambda}{2}}, \quad r_1 = \sqrt{\frac{1}{2} \sqrt{\lambda^2 + \lambda_1^2} - \frac{\lambda}{2}}, \\ s &= \sqrt{\frac{1}{2} \sqrt{\lambda'^2 + \lambda_1'^2} - \frac{\lambda'}{2}}, \quad s_1 = \sqrt{\frac{1}{2} \sqrt{\lambda'^2 + \lambda_1'^2} + \frac{\lambda'}{2}}, \\ \text{де } \lambda &= \frac{-b_2 + c_1}{2(1 + \mu^2)}, \quad \lambda_1 = \frac{-b_2 \mu + c_2}{2(1 + \mu^2)}, \quad \lambda' = \frac{b_2 + c_1}{2(1 + \mu^2)}, \quad \lambda_1' = \frac{b_2 \mu + c_2}{2(1 + \mu^2)} \end{aligned}$$

Для  $c_1$  та  $c_2$  маємо наступні вирази:

$$\begin{aligned} c_1 &= \sqrt{\frac{1 + \mu^2}{2} \left\{ \sqrt{(b_2^2 + 4\beta^2)^2 + 16\beta^4 \mu^2} + b_2^2 + 4\beta^2 \right\} - b_2^2 \mu^2}, \\ c_2 &= \sqrt{\frac{1 + \mu^2}{2} \left\{ \sqrt{(b_2^2 + 4\beta^2)^2 + 16\beta^4 \mu^2} - b_2^2 + 4\beta^2 \right\} + b_2^2 \mu^2} \end{aligned} \quad (5)$$

Розглянемо випадок, коли на пуансон діє періодична сила в точці  $\eta = \eta_1$ , при цьому в цій точці є також зосереджена маса  $m_1$ .



В цьому випадку для функцій  $f_1(\eta)$  та  $f_2(\eta)$ , приведених в роботі [1]:  $f_1(\eta) = 0$ ,  $f_2(\eta) = 0$  для  $0 \leq \eta \leq \eta_1$  та  $\eta_1 + \varepsilon_1 \leq \eta \leq 1$  ( $\varepsilon_1 = \frac{\sigma_1}{l}$ ),

$$f_1(\eta) = \frac{\omega_1 l^4}{gEI} k^2 [\varphi_1(\eta) + \Phi] + \frac{l^4}{EI} q_1, \quad f_2(\eta) = \frac{\omega_1 l^4}{gEI} k^2 [\psi_1(\eta_1) + \Psi] + \frac{l^4}{EI} q_2$$

для  $\eta_1 \leq \eta \leq \eta_1 + \varepsilon_1$ .

У відсутності до виразів  $\Phi$  і  $\Psi$  [1] для нашого випадку будемо мати:

$$\Phi(\eta) = - \int_{\eta_1}^{\eta_1 + \varepsilon_1} \sum_{k=1}^4 \frac{p_k [f_1(\eta) + f_2(\eta) i]}{4(p_k^2 - 2\beta^2)} e^{pk(\eta-t)} dt - \int_{\eta_1}^{\eta_1 + \varepsilon_1} \sum_{k=5}^8 \frac{p_k [f_1(\eta) + f_2(\eta) i]}{4(p_k^2 - 2\beta^2)} e^{pk(\eta-t)} dt,$$

$$\Psi(\eta) = - \int_{\eta_1}^{\eta_1 + \varepsilon_1} \sum_{k=1}^4 \frac{p_k [f_1(\eta) - f_2(\eta) i]}{4i(p_k^2 - 2\beta^2)} e^{pk(\eta-t)} dt + \int_{\eta_1}^{\eta_1 + \varepsilon_1} \sum_{k=5}^8 \frac{p_k [f_1(\eta) - if_2(\eta)]}{4i(p_k^2 - 2\beta^2)} e^{pk(\eta-t)} dt.$$

Переходячи до межі в припущенні, що  $q_1 \varepsilon_1 l \rightarrow Q_1$ ,  $w_1 \varepsilon_1 l \rightarrow W$  коли  $\varepsilon_1 \rightarrow 0$ , отримаємо рішення системи у вигляді:

$$\Phi = 0 \quad \text{для } 0 < \eta < \eta_1,$$

$$\Phi(\eta - \eta_1) = -\alpha_1 shr(\eta - \eta_1) \cos r_1(\eta - \eta_1) + \beta_1 chr(\eta - \eta_1) \sin r_1(\eta - \eta_1) + \gamma_1 shs(\eta - \eta_1) \cos s_1(\eta - \eta_1) - \delta_1 chs(\eta - \eta_1) \sin s_1(\eta - \eta_1);$$

для  $\eta_1 \leq \eta \leq 1$ .

$$\Psi = 0 \quad \text{для } 0 \leq \eta \leq \eta_1,$$

$$\Psi_1(\eta - \eta_1) = \beta_1 shr(\eta - \eta_1) \cos r_1(\eta - \eta_1) + \alpha_1 chr(\eta - \eta_1) \sin r_1(\eta - \eta_1) + \delta_1 shs(\eta - \eta_1) \cos s_1(\eta - \eta_1) + \gamma_1 chs(\eta - \eta_1) \sin s_1(\eta - \eta_1);$$

для  $\eta_1 \leq \eta \leq 1$ .

$$\text{де } \alpha_1 = -\frac{2\beta^2}{K} \left\{ \beta^2 m_1 [\varphi_1(n_1)r + \psi(n_1)r_1] + \frac{l^3}{EI} (Q_1 r + Q_2 r_1) \right\},$$

$$\beta_1 = -\frac{2\beta^2}{K} \left\{ \beta^2 m_1 [\varphi_1(n_1)r_1 + \psi_1(n_1)r] + \frac{l^3}{EI} (Q_1 r_1 - Q_2 r) \right\},$$

$$\gamma_1 = \frac{2\beta^2}{K_1} \left\{ \beta^2 m_1 [\varphi_1(n_1)s + \psi_1(n_1)s_1] + \frac{l^3}{EI} (Q_1 s + Q_2 s_1) \right\},$$

$$\delta_1 = \frac{2\beta^2}{K_1} \left\{ \beta^2 m_1 [\varphi_1(n_1)s_1 + \psi_1(n_1)s] + \frac{l^3}{EI} (Q_1 s_1 + Q_2 s) \right\},$$

$$\text{При цьому } m_1 = \frac{W_1}{A\gamma l}, \quad K = 4\beta^4 - 4b_2\beta^2\lambda + b_2^2(\lambda^2 + \lambda_1^2),$$

$$K_1 = 4\beta^4 + 4b_2\beta^2\lambda_1 + b_2^2(\lambda_1'^2 + \lambda_1^2).$$

Розглянемо випадок коли обидва кінця пуансона закріплені (умова II для  $x=0$  та  $x=l$ ). Без врахування внутрішнього затухання отримаємо найменше значення  $\beta_k$ ,

відповідне до критичної частоти для стану резонансу (із відповідного трансцендентного рівняння частоти), буде дорівнювати  $\beta_k = 10,119$ .

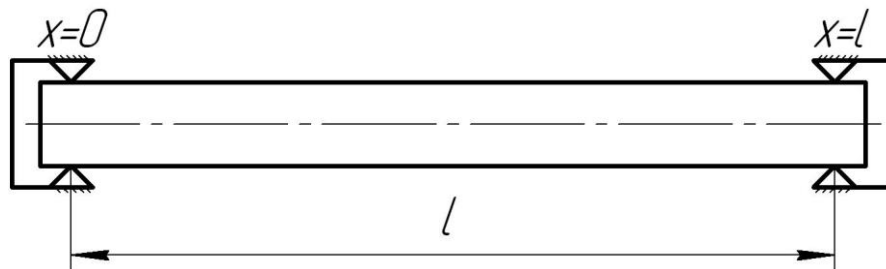


Рисунок 1. Схема закріплення пуансона.

Визначимо прогин пуансона у припущенні, що частота періодичної сили дорівнює критичній частоті. В цьому випадку:

$$\mu = \frac{k\xi}{E} = \frac{\beta_k \xi}{Ei^2} \sqrt{\frac{EI}{A\rho}} = \frac{10,119 \cdot 5 \cdot 10^8}{2 \cdot 10^{12} \cdot 50^2} \sqrt{\frac{2 \cdot 10^{12}}{12 \cdot 7,8}} = 0,14792.$$

Якщо знехтувати інерцією повороту, маємо

$$r = s_1 = 3,17027, \quad r_1 = s = 0,11643.$$

$$\text{Отримаємо: } sh \frac{r}{2} = 2,33751, \quad ch \frac{r}{2} = 2,54244, \quad shr = 11,8863, \quad chr = 11,9153,$$

$$sh \frac{r_1}{2} = 0,058246, \quad ch \frac{r_1}{2} = 1,00169, \quad shr_1 = 0,11669, \quad chr_1 = 1,00679.$$

Задовольняючи умовам II для першого кінця, отримаємо наступну систему рівнянь для визначення постійних (коефіцієнти логарифмічні).

$$-1,31823\dot{R} + 0,50394\dot{A} - 1,20318\dot{N} + 0,41479D = -0,62385f$$

$$0,50394\dot{R} + 1,31823\dot{A} + 0,41479\dot{N} + 1,20318D = 1,79753f$$

$$-1,93146\dot{R} + 1,21604\dot{A} - 1,81689\dot{N} + 1,09828D = -1,40613f$$

$$1,21604\dot{R} + 1,93146\dot{A} + 1,09828\dot{N} + 1,81689D = 0,58365f$$

$$\text{де } f = \frac{Ql^3}{2\beta^2 EI}.$$

Звідси для постійних величин  $A, B, C, D$  маємо значення:

$$A = -0,33820f, \quad B = -8,9426f, \quad C = 0,80992f, \quad D = 11,630f.$$

Максимальна амплітуда  $A$  вимушених коливань для  $\beta = \beta_k$  буде:

$$A = \sqrt{\varphi_1^2 \left(\frac{1}{2}\right) + \psi_1^2 \left(\frac{1}{2}\right)}$$

$$\text{де } \varphi_1 \left(\frac{1}{2}\right) \text{ та } \psi_1 \left(\frac{1}{2}\right) \text{ мають значення: } \varphi_1 \left(\frac{1}{2}\right) = -0,2223f, \quad \psi_1 \left(\frac{1}{2}\right) = -7,2791f.$$

$$\text{Отже } A = 0,035564 \frac{Ql^3}{EI}.$$

Відношення  $\lambda$  цієї амплітуди до відхилення  $y_0$  від положення статистичної рівноваги під дією тільки сили  $Q$  буде ( $y_0 = \frac{1}{192} \frac{Ql^3}{EI}$ ):  $\lambda = \frac{A}{y_0} = 6,828$ .

**Висновки.**

1. Наведено метод розрахунку поперечних коливань пуансона.
2. Для практичної реалізації результатів досліджень потребується уточнення кращих умов закріплення пуансонів та встановлення числових значень коефіцієнтів опору всіх складових елементів досліджуваної системи.

*Література*

1. Филиппов А. П. , «Вынужденные поперечные колебания стержней при учете затухания», Известия Академии наук СССР. VII серия. Отделение математических и естественных наук, 1935, № 4, 637–649
2. Назаренко І.І., Свідерський А.Т., Дєдов О.П., Шепелюк А.М. Огляд та оцінка конструктивних та технологічних параметрів установок для формування багатопустотних плит. «Техніка будівництва», вип.23, Київ, 2010, с.30-37.