



آنالیز ارتعاشات آزاد ورق لایه لایه مرکب با استفاده از یک تئوری چهارمتغیره پالوده شده جدید

فرید کاویانی^۱، حمیدرضا میردامادی^{۲*}

۱- دانشجوی کارشناسی مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان، اصفهان

۲- استادیار مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان، اصفهان

* اصفهان، صندوق پستی ۸۴۱۵۶۸۳۱۱۱، hrmirdamadi@cc.iut.ac.ir

چکیده- در این مقاله ارتعاش آزاد ورق های لایه لایه مرکب، با استفاده از تئوری جدید چهار متغیره پالوده شده ورق، RPT، با توزیع سینوس هذلولوی، جهت محاسبه کرنش های برشی برون صفحه، پیشنهاد شده است. از ویژگی های این تئوری، برآورده سازی شرط مرزی تنش برشی صفر روی لایه های بالایی و پایینی، بدون استفاده از ضریب شکل تیموشنکو است. معادله های حرکت برای متغیرهای استفاده شده در تئوری RPT، برخلاف سایر تئوری های مرتبه بالاتر، از نظر دینامیکی تنها در جمله های اینرسی درهم گیرند، ولی در جمله های وابسته به انرژی کرنشی درهم گیر نیستند. از این دیدگاه، تئوری RPT شبیه تئوری CLPT است. بررسی عوامل مؤثر بر فرکانس مینا با استفاده از پارامترهای تأثیرگذار بر آن، مانند نسبت مدول ها در دو راستا، نسبت طول به ضخامت و زاویه جهت گیری رشته ها، از اهداف اصلی این مقاله است. نتایج تئوری پیشنهادی با نتایج تئوری های تغییر شکل برشی مرتبه یکم و بالاتر (RPT و HSDT، FSDT) مقایسه و درست سنجی شده است.

کلیدواژگان: ارتعاش آزاد، تئوری ورق، ورق لایه لایه مرکب، تئوری چهارمتغیره پالوده شده

Free vibration analysis of laminated composite plate by a novel four-variable refined theory

F. Kaviani¹, H. R. Mirdamadi^{2*}

1- BSc. Student, Mech. Eng., Isfahan Univ. of Technology, Isfahan, Iran

2- Assist. Prof., Mech. Eng., Isfahan Univ. of Technology, Isfahan, Iran

* P. O. B. 8415683111 Isfahan, hrmirdamadi@cc.iut.ac.ir

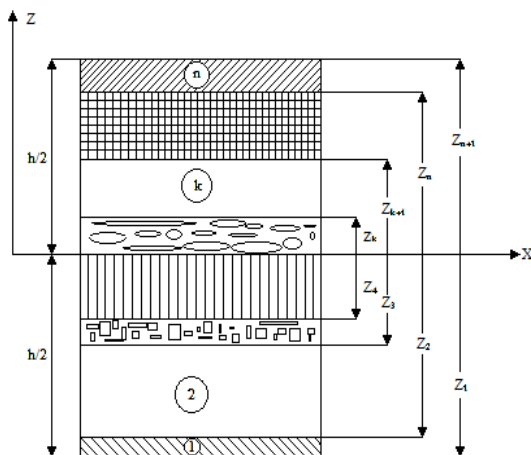
Abstract- In this paper, a novel four-variable refined theory of plate, called RPT, has been proposed for free vibration of composite laminated plates, using a hyperbolic sine function, for calculating out-of-plane shear strains. It is one of the properties of this theory that the boundary condition of zero shear stress is satisfied over upper layer and under lower layer of plate, with no reference to Timoshenko shape factor. In contrast to other higher-order shear deformation theories, in RPT theory, equations of motion are coupled dynamically only in inertial terms, while elastic energy terms are not coupled for the variables used. From this viewpoint, RPT theory is similar to classical plate theory (CLPT). Some of the objectives of this paper are the investigation of effect of influential parameters on fundamental frequency, such as modulus ratio, angle of plies, and plate length-to-thickness ratio. The results of this proposed version of RPT are compared and validated with those of first-order shear deformation theory (FSDT), higher-order shear deformation theory (HSDT), and the original version of RPT.

Keywords: Free Vibration, Plate Theory, Composite Laminated Plate, Four-Variable Refined Plate Theory (RPT)

۱- مقدمه

با پیشرفت در صنایعی چون هوافضا، کشتی‌سازی و خودرو، استفاده از موادی با ویژگی‌هایی هم‌چون مقاومت و سختی ویژه بالا ضروری شده است. از این رو، موادی با این ویژگی‌ها مورد توجه صنایع پیشرفته قرار گرفته‌اند. با توجه به این مسئله، آنالیز و طراحی سازه‌های مواد مرکب (کامپوزیت)، هم‌چون ورق‌های چندلایه، پراهمیت می‌باشد. بی‌شک تئوری‌های ورق از اساسی‌ترین نیازهاست، زیرا پیش‌بینی رفتار ورق‌ها در هر زمینه‌ای هم‌چون پیش‌بینی شکست و پایش سلامتی آن‌ها و بهینه‌سازی کارکرد سازه‌های ساخته‌شده از قطعه‌های ورق همگی نیازمند آنالیزی دقیق از رفتار سازه‌ای ورق‌اند. از مهم‌ترین آنالیزهای رفتاری ورق آنالیز ارتعاش ورق است. در این زمینه تئوری‌های گوناگون ورق مورد استفاده قرار گرفته‌اند. نخست، می‌توان تئوری کلاسیک ورق‌های چندلایه (CLPT) را نام برد. این تئوری مؤلفه‌های کرنش و تنش عمودی و برشی درون‌صفحه را مدنظر قرار می‌دهد و مدلی شبیه به یک تک‌لایه دوبعدی ارائه می‌دهد. این تئوری با داشتن ظاهری ساده دارای دقت نسبتاً خوبی برای ورق‌های نازک می‌باشد [۱]. افزون بر این که استفاده از تئوری کلاسیک ورق‌ها به ورق‌های نازک محدود می‌شود، از کاستی‌های دیگر این تئوری برقرارنشدن شرط تنش‌های برشی صفر در لایه‌های بالایی و زیرین ورق می‌باشد. برای برداشتن این کاستی، تئوری‌های متعددی پیشنهاد شده است. در این تئوری‌ها تأثیر تغییرشکل‌های برشی را نیز افزون بر تغییرشکل‌های خمشی درنظر گرفته‌اند و نتایج با دقت بالاتری به‌دست آمده است. از مهم‌ترین این تئوری‌ها، تئوری تغییرشکل‌های برشی مرتبه یکم (FSDT) است. در این تئوری، خطوط جانبی عمود بر میان‌صفحه، پس از تغییرشکل، دیگر عمود باقی نمی‌مانند و خطوط دارای شیبی ثابت نسبت به خط عمود بر میان‌صفحه‌اند؛ پس تنش برشی برون‌صفحه ثابت فرض می‌شود. بنابراین، برای برآورده‌سازی شرایط مرزی در لایه‌های بالایی و زیرین ورق، نیاز به یک ضریب اصلاح برشی می‌باشد. از کاستی‌های تئوری تغییرشکل‌های برشی مرتبه یکم، ثابت انگاشتن تنش‌های برشی در ضخامت ورق بود [۲]. بررسی ارتعاش آزاد ورق‌ها با استفاده از تئوری تغییرشکل مرتبه یکم توسط افرادی چون ویتنی و پاگانو [۳]، نور و بارتون [۴] و مراجع [۵] تا [۷] در زمینه‌های گوناگونی گسترش داده شده است.

برای برطرف‌سازی نیاز به ضریب تصحیح برشی، تئوری‌های تغییرشکل برشی مرتبه بالاتر (HSDT) پیشنهاد شده‌اند. در مراجع [۸] تا [۱۱] تئوری‌های تغییرشکل برشی مرتبه بالاتر بررسی شده‌اند. مطالعات فراوانی برای آنالیز ارتعاش آزاد ورق‌ها با استفاده از این تئوری‌ها انجام شده است. می‌توان مراجع [۱۲] تا [۱۴] را در این راستا نام برد. پس از آن شیمی [۱۵] فرم جدیدی از تئوری‌های تغییرشکل مرتبه بالا را تحت عنوان تئوری ورق پالوده‌شده ارائه داد. وی از دو دسته متغیر استفاده کرد. یک دسته از آن‌ها سازگار با روش‌های آنالیز تغییرات و دسته دیگر ناسازگارند. در متغیرهای سازگار، متغیرهای نامعین سیستم به صورت مستقل از یکدیگر معادلات حرکت ورق را ایجاد می‌کنند، به گونه‌ای که معادله‌ها شبیه معادله‌های رزینر می‌شوند و یکی از معادله‌ها شباهت زیادی با معادله‌های تئوری CLPT دارد (متغیرهای جابه‌جایی جانبی مؤلفه خمشی و مؤلفه برشی مستقل از یکدیگرند). در متغیرهای ناسازگار، با استفاده از معادلات تعادل، رابطه‌ای بین متغیرهای جابه‌جایی جانبی مؤلفه‌های خمشی و برشی ایجاد و این رابطه اضافی، باعث کاهش تعداد متغیرهای سیستم می‌شود. از ویژگی‌های تئوری ورق پالوده‌شده شباهت این تئوری به فرم ساده تئوری کلاسیک ورق‌ها و دقت بالای آن بود. سپس، این تئوری برای چندلایه عمودچین توسط شیمی و پتل [۱۶] گسترش بیشتری یافت. سیر گسترش این تئوری به گونه‌ای ادامه یافت که تئوری‌های RPT1 و RPT2 [۱۷] بر اساس فرضیه‌های این تئوری پدید آمدند. هم‌چنین تئوری‌های پالوده‌شده ورق در مراجع [۱۸] و [۱۹] برای آنالیز ارتعاش آزاد ورق‌های چندلایه مورد استفاده قرار گرفته‌اند. تئوری پیشنهادی RPT3 تئوری پالوده‌شده جدید ورق با تابع تغییرشکل برشی سینوس هذلولوی دارای نتایجی با دقت بالا در آنالیز کماتش و خمش می‌باشد. از این رو، گسترش این تئوری برای آنالیز ارتعاش آزاد ورق‌های چندلایه می‌تواند نتایج دقیق‌تری را برای پیش‌بینی فرکانس‌های طبیعی ورق به‌دست دهد. هم‌چنین در محاسبات ورق‌ها، به‌ویژه در زمینه صنایع هوافضا، دقت بالای مورد نیاز و پیچیدگی معادله‌ها می‌تواند قید محدودکننده‌ای برای انتخاب تئوری، جهت تحلیل تنش دینامیکی باشد. دقت بالا و سادگی در محاسبات ارتعاش آزاد ورق‌های چندلایه با استفاده از تئوری پیشنهادی RPT3 می‌تواند چالش‌های نام‌برده را کاهش دهد.



شکل ۱ سیستم مختصات و شماره‌گذاری لایه‌ها جهت نمایش چیدمان لایه‌ها در ورق لایه‌لایه

• تنش عمودی σ_z در مقایسه با دو تنش σ_x و σ_y قابل چشم‌پوشی است.

• جابه‌جایی u در راستای محور x ، و v در راستای محور y ، سه مؤلفه کششی، خمشی و برشی دارد.

$$u(x, y, z, t) = u_a(x, y, t) + u_b(x, y, z, t) + u_s(x, y, z, t)$$

$$v(x, y, z, t) = v_a(x, y, t) + v_b(x, y, z, t) + v_s(x, y, z, t) \quad (2)$$

مؤلفه‌های خمشی u_b و v_b مانند تئوری کلاسیک ورق‌ها فرض می‌شوند.

$$u_b(x, y, z, t) = -z \frac{\partial w_b}{\partial x}, \quad v_b(x, y, z, t) = -z \frac{\partial w_b}{\partial y} \quad (3)$$

مؤلفه‌های برشی u_s و v_s به صورت زیر بیان می‌شوند.

$$u_s(x, y, z, t) = -f(z) \frac{\partial w_s}{\partial x}, \quad v_s(x, y, z, t) = -f(z) \frac{\partial w_s}{\partial y} \quad (4)$$

۳- سینماتیک

بر اساس فرض‌های رابطه‌های (۱) تا (۴)، جابه‌جایی‌ها، v_a ، u_a ، w_b و w_s چهار تابع جابه‌جایی نامعین میان صفحه ورق و $f(z)$ تابع شکل توزیع تنش و کرنش برشی در ضخامت ورق است. در تئوری‌های گوناگون، به منظور نمایش توزیع تنش برشی جانبی، توابع متفاوتی به عنوان تابع برشی پیشنهاد شده است. کرنش‌های به‌دست آمده از توابع جابه‌جایی، با استفاده از رابطه‌های کرنش-جابه‌جایی فون کارمن [۲۰] و در محدوده سینماتیک خطی (چشم‌پوشی از جمله‌های مرتبه بالا) با جانمایی مؤلفه‌های جابه‌جایی به صورت زیر حاصل می‌شوند.

این مهم از دلایل گسترش این تئوری برای بررسی ارتعاش آزاد ورق‌های چندلایه می‌باشد.

هدف از بررسی ارتعاش آزاد ورق‌های چندلایه مرکب با استفاده از تئوری RPT3، بررسی تأثیرات تابع تغییرشکل پیشنهادی بر روی فرکانس مبنای ورق با توجه به تأثیر این تابع تغییرشکل در بهبود نتایج آنالیز خمش و کمناش است. در این مقاله، برای گسترش فرمول‌بندی سیستم، از یک تئوری از دیدگاه تغییراتی سازگار استفاده شده است. همچنین نتایج برای چندلایه‌ها با نسبت‌های مدول الاستیسیته (نسبت مدول الاستیسیته در راستای رشته‌ها به مدول الاستیسیته در راستای عمود بر آن‌ها) و چندلایه‌های با تعداد لایه گوناگون بررسی می‌شوند.

بخش‌های بعدی مقاله بدین صورت سازماندهی شده‌اند: در بخش دوم، فرض‌های مورد نیاز جهت برقراری تئوری پیشنهادی ارائه شده است. این فرض‌ها در کلیه تئوری‌هایی که از نتایج آن‌ها در این مقاله استفاده شده نیز به‌کار برده شده است. در بخش سوم، به روابط کرنش-جابه‌جایی و تابع شکل تغییرشکل برشی پرداخته شده است. در بخش چهارم، روابط ساختاری خطی‌سازی شده تنش-کرنش برای مواد همگن عمودسانگرد بیان شده است. در بخش پنجم، معادلات حرکت ورق با استفاده از اصل همپلتون نتیجه شده است. در بخش ششم، معادلات ارتعاش آزاد ورق با استفاده از حل ناپیه به‌دست آمده و نتایج به فرم ماتریسی خلاصه شده است. در بخش هفتم، به بررسی نتایج عددی پرداخته شده و در پایان، در بخش هشتم، پیرامون نتایج عددی و نتیجه‌گیری بحث شده است.

۲- فرض‌های اساسی

ورقی مستطیلی با ضخامت کلی h و شامل N لایه عمودسانگرد را مانند شکل ۱ فرض می‌کنیم. شرایط لازم جهت برقراری تئوری با توجه به تئوری پالوده‌شده ورق‌ها به شرح زیر است:

- جابه‌جایی در مقایسه با ضخامت ورق کوچک می‌باشد.
- جابه‌جایی جانبی w دارای دو مؤلفه خمشی w_b ، و برشی w_s می‌باشد.

$$w(x, y, z, t) = w_b(x, y, t) + w_s(x, y, t) \quad (1)$$

این دو مؤلفه توابعی از دو مختصه مکانی x و y و مختصه زمانی t می‌باشند.

\bar{Q}_{ij} ها مؤلفه‌های تانسور سختی کاهش یافته در راستای جهانی هستند [۲۱].

۵- معادلات حرکت

با قراردادن رابطه‌های تنش- کرنش در انرژی کرنشی ورق، به رابطه (۷) برای انرژی کرنشی بر حسب برآیندهای تنش دست خواهیم یافت.

$$U = \frac{1}{2} \int (N_x \epsilon_x^a + N_y \epsilon_y^a + N_{xy} \gamma_{xy}^a + M_x^b \kappa_x^b + M_y^b \kappa_y^b + M_{xy}^b \gamma_{xy}^b + M_x^s \kappa_x^s + M_y^s \kappa_y^s + M_{xy}^s \gamma_{xy}^s) dx dy \quad (7)$$

در رابطه (۷)، N ، M^b ، M^s و Q^s به صورت زیر تعریف می‌شوند.

$$\begin{aligned} (N_x, N_y, N_{xy}) &= \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_{xy}) dz \\ (M_x^b, M_y^b, M_{xy}^b) &= \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_{xy}) z dz \\ (M_x^s, M_y^s, M_{xy}^s) &= \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_{xy}) f(z) dz \\ (Q_{yz}^s, Q_{xz}^s) &= \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} (\sigma_{yz}, \sigma_{xz}) g(z) dz \end{aligned} \quad (8)$$

با جایگذاری رابطه‌های (۵) در رابطه‌های (۸) و انتگرال‌گیری روی ضخامت ورق رابطه‌های (۹) به دست می‌آیند.

$$\begin{pmatrix} N_x \\ N_y \\ N_{xy} \\ M_x^b \\ M_y^b \\ M_{xy}^b \\ M_x^s \\ M_y^s \\ M_{xy}^s \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{16} \\ A_{12} & A_{22} & A_{26} \\ A_{16} & A_{26} & A_{66} \\ B_{11} & B_{12} & B_{16} \\ B_{12} & B_{22} & B_{26} \\ B_{16} & B_{26} & B_{66} \\ D_{11} & D_{12} & D_{16} \\ D_{12} & D_{22} & D_{26} \\ D_{16} & D_{26} & D_{66} \\ B_{11}^s & B_{12}^s & B_{16}^s \\ B_{12}^s & B_{22}^s & B_{26}^s \\ B_{16}^s & B_{26}^s & B_{66}^s \\ D_{11}^s & D_{12}^s & D_{16}^s \\ D_{12}^s & D_{22}^s & D_{26}^s \\ D_{16}^s & D_{26}^s & D_{66}^s \\ H_{11}^s & H_{12}^s & H_{16}^s \\ H_{12}^s & H_{22}^s & H_{26}^s \\ H_{16}^s & H_{26}^s & H_{66}^s \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \epsilon_x^a \\ \epsilon_y^a \\ \gamma_{xy}^a \\ \kappa_x^b \\ \kappa_y^b \\ \gamma_{xy}^b \\ \kappa_x^s \\ \kappa_y^s \\ \gamma_{xy}^s \end{pmatrix} \quad (9a)$$

$$\begin{pmatrix} Q_{yz}^s \\ Q_{xz}^s \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} A_{44}^s & A_{45}^s \\ A_{45}^s & A_{55}^s \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \gamma_{yz}^a \\ \gamma_{xz}^a \end{pmatrix} \quad (9b)$$

انرژی جنبشی ورق نیز با رابطه (۱۱) تعریف می‌شود.

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} \int \rho \dot{u}_i \dot{u}_i dvol = \int \rho (\dot{u}_a - z \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial x} + f(z) \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial x}) \\ & (\dot{u}_a - z \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial x} + f(z) \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial x}) dvol + \int \rho (\dot{v}_a - z \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial y} \\ & + f(z) \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial y}) + (\dot{v}_a - z \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial y} + f(z) \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial y}) dvol \\ & + \int \rho (\dot{w}_b + \dot{w}_s) (\dot{w}_b + \dot{w}_s) dvol \end{aligned} \quad (11)$$

$$\begin{aligned} \epsilon_x &= \frac{\partial u_a}{\partial x} - z \frac{\partial^2 w_b}{\partial x^2} - f(z) \frac{\partial^2 w_s}{\partial x^2} \\ \epsilon_y &= \frac{\partial v_a}{\partial y} - z \frac{\partial^2 w_b}{\partial y^2} - f(z) \frac{\partial^2 w_s}{\partial y^2} \\ \epsilon_z &= 0 \\ \gamma_{xy} &= (\frac{\partial u_a}{\partial y} + \frac{\partial v_a}{\partial x}) - 2z \frac{\partial^2 w_b}{\partial x \partial y} - 2f(z) \frac{\partial^2 w_s}{\partial x \partial y} \\ \gamma_{yz} &= g(z) \frac{\partial w_s}{\partial y}, \gamma_{xz} = g(z) \frac{\partial w_s}{\partial x} \\ f(z) &= \frac{h \sinh(10 \frac{z}{h})}{10 \cosh(5)} - \frac{h}{100} \\ g(z) &= -\frac{df}{dz} + 1 = -\frac{\cosh(10 \frac{z}{h})}{\cosh(5)} + 1 \end{aligned} \quad (5)$$

۴- روابط ساختاری

با فرض این که هر چندلایه، ساخته شده از ورق‌های تک لایه، دارای صفحه تقارن الاستیک عمود بر صفحه $x-y$ است و رشته‌ها جهت‌گیری دلخواه دارند، رابطه ساختاری برای چندلایه را می‌توان به صورت زیر نوشت.

$$\begin{pmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_{xy} \\ \sigma_{yz} \\ \sigma_{xz} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{Q}_{11} & \bar{Q}_{12} & \bar{Q}_{16} & 0 & 0 \\ \bar{Q}_{12} & \bar{Q}_{22} & \bar{Q}_{26} & 0 & 0 \\ \bar{Q}_{16} & \bar{Q}_{26} & \bar{Q}_{66} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \bar{Q}_{44} & \bar{Q}_{45} \\ 0 & 0 & 0 & \bar{Q}_{45} & \bar{Q}_{55} \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \epsilon_x \\ \epsilon_y \\ \gamma_{xy} \\ \gamma_{yz} \\ \gamma_{xz} \end{pmatrix} \quad (6)$$

ماتریس‌های $A, B, D, A^s, B^s, D^s, H^s$ سختی‌های ورق هستند و با رابطه (۱۰) تعریف می‌شوند.

$$\begin{aligned} (A_{ij}, B_{ij}, D_{ij}) &= \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \bar{Q}_{ij} (1, z, z^2) dz, (i, j=1, 2, 6) \\ (B_{ij}^s, D_{ij}^s, H_{ij}^s) &= \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \bar{Q}_{ij} (f(z), z f(z), f(z)^2) dz \\ (A_{ij}^s) &= \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \bar{Q}_{ij} (g(z)^2) dz, (i, j=4, 5) \end{aligned} \quad (10)$$

$$\begin{aligned}
 &+(B_{12}+2B_{66})\frac{\partial^3 w_b}{\partial x \partial y^2} + B_{26}\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^3} \\
 &-[B_{11}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^3} + 3B_{16}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^2 \partial y} + B_{26}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^3} \\
 &+(B_{12}^s+2B_{66}^s)\frac{\partial^3 w_b}{\partial x \partial y^2}] = \rho_0 \ddot{u}_0 - \rho_1 \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial x} + \rho_0' \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial x} \quad (14a)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &A_{22}\frac{\partial^2 v_a}{\partial y^2} + 2A_{16}\frac{\partial^2 v_a}{\partial x \partial y} + A_{66}\frac{\partial^2 v_a}{\partial x^2} + (A_{12}+A_{66})\frac{\partial^2 u_a}{\partial x \partial y} \\
 &+ A_{26}\frac{\partial^2 u_a}{\partial y^2} - [B_{22}\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^3} + 3B_{26}\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^2 \partial x} \\
 &+ B_{16}\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^3} + (B_{12}+2B_{66})\frac{\partial^3 w_b}{\partial y \partial x^2}] - [B_{22}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^3} \\
 &+ 3B_{26}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial y^2 \partial x} + (B_{12}^s+2B_{66}^s)\frac{\partial^3 w_b}{\partial y \partial x^2} \\
 &+ B_{16}^s\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^3}] = \rho_0 \ddot{u}_0 - \rho_1 \frac{\partial \dot{w}_b}{\partial y} + \rho_0' \frac{\partial \dot{w}_s}{\partial y} \quad (14b)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &B_{11}\frac{\partial^3 u_a}{\partial x^3} + 3B_{16}\frac{\partial^3 u_a}{\partial x^2 \partial y} + (B_{12}+2B_{66})\frac{\partial^3 u_a}{\partial x \partial y^2} \\
 &+ B_{26}\frac{\partial^3 u_a}{\partial y^3} + B_{22}\frac{\partial^3 v_a}{\partial y^3} + 3B_{16}\frac{\partial^3 v_a}{\partial y^2 \partial x} + B_{16}\frac{\partial^3 v_a}{\partial x^3} \\
 &+ (B_{12}+2B_{66})\frac{\partial^3 v_a}{\partial x^2 \partial y} - [D_{11}\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^4} + 4D_{16}\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^3 \partial y} \\
 &+ 2(D_{12}+2D_{66})\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^2 \partial y^2} + 4D_{26}\frac{\partial^4 w_b}{\partial y^3 \partial x} + D_{22}\frac{\partial^4 w_b}{\partial y^4}] \\
 &- [D_{11}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^4} + 4D_{16}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^3 \partial y} + 2(D_{12}^s+2D_{66}^s)\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^2 \partial y^2} \\
 &+ 4D_{26}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial y^3 \partial x} + D_{22}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial y^4}] + \rho_0(\ddot{w}_b + \ddot{w}_s) - \rho_1(\frac{\partial \dot{v}_a}{\partial y} \\
 &+ \frac{\partial \ddot{u}_a}{\partial x}) + \rho_2(\frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial y^2}) + \rho_1'(\frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial y^2}) \quad (14c)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &B_{11}^s\frac{\partial^3 u_a}{\partial x^3} + 3B_{16}^s\frac{\partial^3 u_a}{\partial x^2 \partial y} + (B_{12}^s+2B_{66}^s)\frac{\partial^3 u_a}{\partial x \partial y^2} \\
 &+ B_{26}^s\frac{\partial^3 u_a}{\partial y^3} + B_{22}^s\frac{\partial^3 v_a}{\partial y^3} + 3B_{16}^s\frac{\partial^3 v_a}{\partial y^2 \partial x} + B_{16}^s\frac{\partial^3 v_a}{\partial x^3} \\
 &+ (B_{12}^s+2B_{66}^s)\frac{\partial^3 v_a}{\partial x^2 \partial y} - [D_{11}^s\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^4} + 4D_{16}^s\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^3 \partial y} \\
 &+ 2(D_{12}^s+2D_{66}^s)\frac{\partial^4 w_b}{\partial x^2 \partial y^2} + 4D_{26}^s\frac{\partial^4 w_b}{\partial y^3 \partial x} + D_{22}^s\frac{\partial^4 w_b}{\partial y^4}] \\
 &- [H_{11}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^4} + 4H_{16}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^3 \partial y} + 2(H_{12}^s+2H_{66}^s)\frac{\partial^4 w_s}{\partial x^2 \partial y^2} \\
 &+ 4H_{26}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial y^3 \partial x} + H_{22}^s\frac{\partial^4 w_s}{\partial y^4}] + A_{55}^s\frac{\partial^2 w_s}{\partial x^2} + A_{44}^s\frac{\partial^2 w_s}{\partial y^2} \\
 &+ 2A_{45}^s\frac{\partial^2 w_s}{\partial x \partial y} = \rho_0(\ddot{w}_b + \ddot{w}_s) + \rho_0'(\frac{\partial \dot{v}_a}{\partial y} + \frac{\partial \ddot{u}_a}{\partial x}) \\
 &+ \rho_1'(\frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \dot{w}_b}{\partial y^2}) + \rho_2'(\frac{\partial^2 \dot{w}_s}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \dot{w}_s}{\partial y^2}) \quad (14d)
 \end{aligned}$$

ρ چگالی جرمی ورق است. برای به دست آوردن معادله‌های حرکت ورق از اصل همپلتون در حوزه جابه‌جایی همراه با رابطه‌های ساختاری استفاده می‌کنیم و با جایگذاری رابطه‌های انرژی کرنشی و انرژی جنبشی و انتگرال‌گیری و جداسازی متغیرهای مجازی δu و δv و δw_b و δw_s معادله‌های حرکت ورق به شکل رابطه (۱۲) به دست می‌آیند.

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial N_x}{\partial x} + \frac{\partial N_{xy}}{\partial y} &= \frac{\partial^2 (\rho_0 u_0 - \rho_1 \frac{\partial w_b}{\partial x} + \rho_0' \frac{\partial w_s}{\partial x})}{\partial t^2} \\
 \frac{\partial N_y}{\partial y} + \frac{\partial N_{xy}}{\partial x} &= \frac{\partial^2 (\rho_0 v_0 - \rho_1 \frac{\partial w_b}{\partial y} + \rho_0' \frac{\partial w_s}{\partial y})}{\partial t^2} \\
 \frac{\partial^2 M_x^b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 M_y^b}{\partial y^2} + 2\frac{\partial^2 M_{xy}^b}{\partial x \partial y} &= \frac{\partial^2}{\partial t^2} \{ \rho_0 (w_b + w_s) \\
 &+ \rho_1 (\frac{\partial v_a}{\partial y} + \frac{\partial u_a}{\partial x}) + \rho_2 (\frac{\partial^2 w_b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w_b}{\partial y^2}) \\
 &+ \rho_1' (\frac{\partial^2 w_s}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w_s}{\partial y^2}) \} \\
 \frac{\partial^2 M_x^s}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 M_y^s}{\partial y^2} + 2\frac{\partial^2 M_{xy}^s}{\partial x \partial y} + \frac{\partial Q_{yz}^s}{\partial y} + \frac{\partial Q_{xz}^s}{\partial x} \\
 &= \frac{\partial^2}{\partial t^2} \{ \rho_0 (w_b + w_s) - \rho_0' (\frac{\partial v_a}{\partial y} + \frac{\partial u_a}{\partial x}) \\
 &+ \rho_1' (\frac{\partial^2 w_b}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w_b}{\partial y^2}) + \rho_2' (\frac{\partial^2 w_s}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w_s}{\partial y^2}) \} \quad (12)
 \end{aligned}$$

در رابطه (۱۲) ρ_i^j گشتاورهای اینرسی ورق از مرتبه‌ی i و j هستند که با رابطه (۱۳) تعریف می‌شوند.

$$\begin{aligned}
 \rho_i^j &= \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \rho z^i f(z)^j dz, \quad (i=0,1 \quad j=1,2) \\
 \rho_i &= \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \rho z^i dz, \quad (i=0,1,2) \quad (13)
 \end{aligned}$$

در این مقاله، مؤلفه‌های اینرسی درهم‌گیر ρ_1, ρ_0', ρ_1' در نظر گرفته شده‌اند. در بررسی ارتعاشات ورق‌های FGM، این مؤلفه‌ها تأثیر بسزایی بر دقت تئوری خواهند داشت.

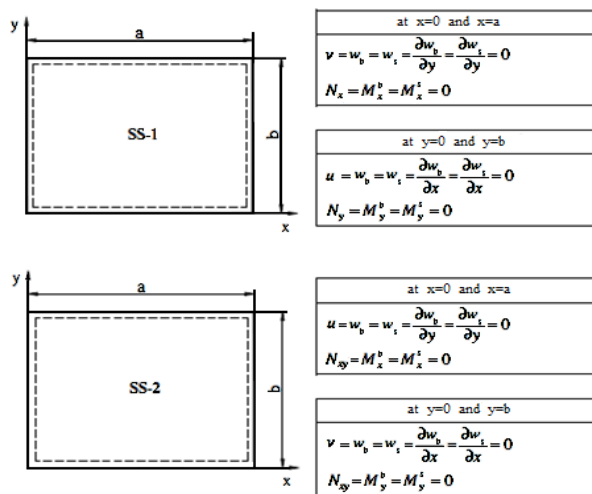
معادله (۱۲) را می‌توان برحسب مؤلفه‌های جابه‌جایی (u, v, w_b, w_s) با جایگذاری برآیندهای تنش از معادله‌های (۹) بیان کرد. برای چندلایه همگن، معادله‌های حرکت (۱۲) به فرم معادله‌های (۱۴) نمایش داده می‌شوند.

$$\begin{aligned}
 &A_{11}\frac{\partial^2 u_a}{\partial x^2} + 2A_{16}\frac{\partial^2 u_a}{\partial x \partial y} + A_{66}\frac{\partial^2 u_a}{\partial y^2} + (A_{12}+A_{66})\frac{\partial^2 v_a}{\partial x \partial y} \\
 &+ A_{26}\frac{\partial^2 v_a}{\partial y^2} - [B_{11}\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^3} + 3B_{16}\frac{\partial^3 w_b}{\partial x^2 \partial y}
 \end{aligned}$$

۶- حل

۶-۱- حل برای چندلایه عمودچین پادمتقارن

برای چندلایه مستطیلی با دو نوع شرط مرزی ساده، حل ناویه مانند شکل ۲ مورد استفاده قرار گرفته است. برای چندلایه عمودچین پادمتقارن، شرایط مرزی (تکیه گاهی) نیز با شکل ۲، (SS-1) مشخص می شوند.



شکل ۲ دو نوع شرط مرزی ساده [۲۳]

حل ناویه با معادله (۱۵) ارائه می شود.

$$u_a(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} U_{mn} \cos(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$v_a(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} V_{mn} \sin(\mu x) \cos(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$w_b(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} W_{bmn} \sin(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$w_s(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} W_{smn} \sin(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t} \quad (15)$$

با $\lambda = \frac{\pi n}{b}$ و $\mu = \frac{\pi m}{a}$ ضرایب مثلثاتی رشته های فوریه و a و b به ترتیب طول و عرض ورق در راستاهای x و y می باشند. با جایگذاری رابطه های (۱۵) در معادله های حرکت ورق، حل ناویه به شکل رابطه (۱۶) تبدیل می شود.

$$\{[k] - \omega^2[m]\}[U] = [0] \quad (16)$$

در رابطه (۱۶) ماتریس $[k]$ و $[m]$ به ترتیب ماتریس های سختی و جرم معادل سیستم می باشند و مؤلفه های این دو ماتریس به صورت زیر می باشند.

$$k_{11} = A_{11}\mu^2 + A_{66}\lambda^2, k_{12} = \mu\lambda(A_{12} + A_{66})$$

$$k_{13} = -B_{11}\mu^3, k_{14} = -B_{11}^s\mu^3$$

$$k_{22} = A_{66}\mu^2 + A_{22}\lambda^2, k_{13} = B_{11}\lambda^3, k_{14} = B_{11}^s\lambda^3$$

$$k_{33} = D_{11}\mu^4 + 2(D_{12} + 2D_{66})\mu^2\lambda^2 + D_{22}\lambda^4$$

$$k_{34} = D_{11}^s\mu^4 + 2(D_{12}^s + 2D_{66}^s)\mu^2\lambda^2 + D_{22}^s\lambda^4$$

$$k_{44} = H_{11}^s\mu^4 + 2(H_{12}^s + 2H_{66}^s)\mu^2\lambda^2 + H_{22}^s\lambda^4 + A_{55}\mu^2 + A_{44}\lambda^2$$

$$m_{11} = m_{22} = \rho_0, m_{13} = -\rho_1\mu, m_{14} = \rho_0^1\mu, m_{23} = -\rho_1\lambda$$

$$m_{24} = \rho_0^1\lambda, m_{33} = \rho_0 + \rho_2(\mu^2 + \lambda^2)$$

$$m_{33} = \rho_0 + \rho_1(\mu^2 + \lambda^2)$$

$$m_{44} = \rho_0 + \rho_0^2(\mu^2 + \lambda^2) \quad (17)$$

برای چندلایه ای که دارای چگالی و جرم یکسان برای هر لایه می باشد، داریم:

$$\rho^1 = \rho_0^1 = \rho_1^1 = 0 \quad (18)$$

۶-۲- حل برای چندلایه اریب چین پادمتقارن

برای چندلایه اریب چین پادمتقارن، شرایط مرزی (تکیه گاهی) نیز با شکل ۲، (SS-2) مشخص می شوند. شرایط تکیه گاهی، توسط رشته های فوریه زیر برآورده سازی می شوند.

$$u_a(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} U_{mn} \sin(\mu x) \cos(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$v_a(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} V_{mn} \cos(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$w_b(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} W_{bmn} \sin(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t}$$

$$w_s(x,y,t) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} W_{smn} \sin(\mu x) \sin(\lambda y) e^{i\omega t} \quad (19)$$

با جایگذاری معادله (۱۹) در معادله (۱۴)، معادله ای به فرم معادله (۱۶) و با مؤلفه های زیر حاصل می شود.

$$k_{11} = A_{11}\mu^2 + A_{66}\lambda^2, k_{12} = \mu\lambda(A_{12} + A_{66})$$

$$k_{13} = -(3B_{16}\mu\lambda^2 + B_{26}\lambda^3)$$

$$k_{14} = -(3B_{16}^s\mu\lambda^2 + B_{26}^s\lambda^3)$$

$$k_{22} = A_{66}\mu^2 + A_{22}\lambda^2, k_{23} = -(3B_{26}\lambda\mu^2 + B_{16}\mu^3)$$

$$k_{24} = -(3B_{26}^s\lambda\mu^2 + B_{16}^s\mu^3)$$

$$k_{33} = D_{11}\mu^4 + 2(D_{12} + 2D_{66})\mu^2\lambda^2 + D_{22}\lambda^4$$

$$k_{34} = D_{11}^s\mu^4 + 2(D_{12}^s + 2D_{66}^s)\mu^2\lambda^2 + D_{22}^s\lambda^4$$

$$k_{44} = H_{11}^s\mu^4 + 2(H_{12}^s + 2H_{66}^s)\mu^2\lambda^2 + H_{22}^s\lambda^4 + A_{55}\mu^2 + A_{44}\lambda^2$$

$$m_{11} = m_{22} = \rho_0, m_{13} = -\rho_1\mu, m_{14} = \rho_0^1\mu, m_{23} = -\rho_1\lambda$$

$$m_{14} = \rho_0^1\mu, m_{23} = -\rho_1\lambda, m_{24} = \rho_0^1\lambda, m_{33} = \rho_0 + \rho_2(\mu^2 + \lambda^2)$$

$$m_{33} = \rho_0 + (\mu^2 + \lambda^2), m_{44} = \rho_0 + \rho_0^2(\mu^2 + \lambda^2) \quad (20)$$

۷- نتایج عددی

برای راحتی نمایش نتایج در جدول‌ها، از بی‌بعدسازی‌های (a,b) زیر استفاده شده است [۲۵،۲۳].

$$\bar{\omega} = \omega \left(\frac{b^2}{h} \right) \sqrt{\rho/E_2}, \quad (a)$$

$$\bar{\omega} = 100\omega(h) \sqrt{\rho/E_2}, \quad (b)$$

در مثال‌های ۱ و ۳ از بی‌بعدسازی a و در مثال ۲ از بی‌بعدسازی b استفاده شده است.

۷-۱-۱- مثال ۱: چندلایه عمودچین پادمتقارن $(0/90)_n$ مربعی، با شرایط مرزی ساده نوع یکم (SS-1)، را در نظر می‌گیریم. چندلایه نوع یکم و برای نسبت طول به ضخامت ۵ استفاده شده است. نتایج عددی نسبت به فرکانس مبنای بی‌بعد به‌دست‌آمده از سایر تئوری‌ها در جدول ۱ آورده شده است.

در این بخش چند مثال عددی برای بحث پیرامون دقت تئوری ارائه‌شده و پارامترهای مؤثر بر ارتعاش آزاد ورق مطرح خواهد شد، که شامل ارتعاش آزاد چندلایه‌های عمودچین و اریب‌چین با شرایط تکیه‌گاهی شکل ۲ می‌باشد. نتایج به‌دست آمده از این تئوری با نتایج تئوری‌های RPT، HSĐT، FSĐT مقایسه شده‌اند. در تمامی مثال‌ها ضریب تصحیح برشی $5/6$ استفاده شده است. ویژگی‌های چندلایه‌های مورد استفاده به صورت زیر است:

چندلایه نوع یکم [۲۵،۲۴]:

$$E_1/E_2 = \text{open}, G_{12} = G_{13} = 0.6E_2, G_{23} = 0.5E_2, \nu_{12} = 0.25 \quad (21a)$$

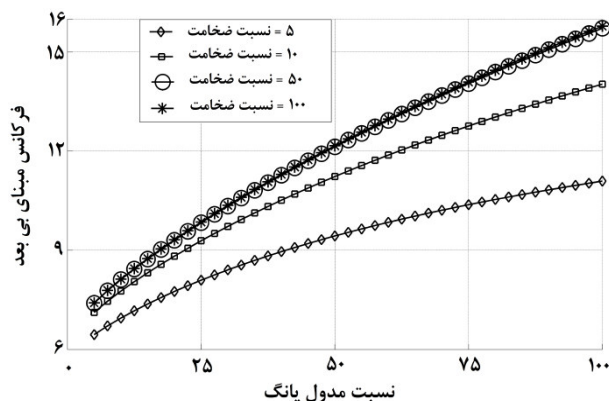
چندلایه نوع دوم [۲۶]:

$$E_1 = 40E_2, G_{12} = G_{13} = 0.5E_2, G_{23} = 0.6E_2, \nu_{12} = 0.25 \quad (21b)$$

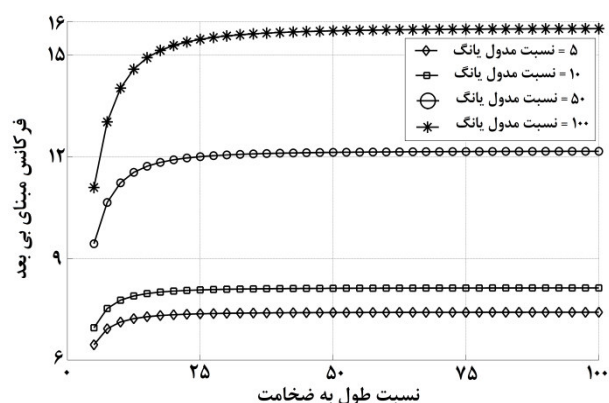
جدول ۱ فرکانس مبنای ارتعاش آزاد بی‌بعد دولایه عمودچین پادمتقارن $(0/90)_n$ مربعی زیر شرایط مرزی ساده

E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	مرجع	تعداد لایه‌ها (n)
۳	۱۰	۲۰	۳۰	۴۰		
۶/۲۵۷۸	۶/۹۸۴۵	۷/۶۷۴۵	۸/۱۷۶۳	۸/۵۶۲۵	حل دقیق [24]	۱
۶/۲۱۶۹	۶/۹۸۸۷	۷/۸۲۱۰	۸/۵۰۵۰	۹/۰۸۷۱	TSDT [10]	
۶/۲۰۸۵	۶/۹۳۹۲	۷/۷۰۶۰	۸/۳۲۱۱	۸/۸۳۳۳	FSDT [10]	
۶/۲۱۶۹	۶/۹۸۸۷	۷/۸۲۱۰	۸/۵۰۵۰	۹/۰۸۷۱	RPT1 [19]	
۶/۲۱۶۷	۶/۹۸۳۶	۷/۸۰۱۱	۸/۴۶۴۶	۹/۰۲۲۷	RPT2 [19]	
۶/۱۹۸۹	۶/۹۵۲۲	۷/۷۵۶۰	۸/۴۱۰۰	۸/۹۶۱۳	مطالعه کنونی (RPT3)	
۶/۵۴۵۵	۸/۱۴۴۵	۹/۴۰۵۵	۱۰/۱۶۵۰	۱۰/۶۷۸۹	حل دقیق [24]	۲
۶/۵۰۰۸	۸/۱۹۵۴	۹/۶۲۶۵	۱۰/۵۳۴۸	۱۱/۱۷۱۶	TSDT [10]	
۶/۵۰۴۳	۸/۲۲۴۶	۹/۶۸۸۵	۱۰/۶۱۹۸	۱۱/۲۷۰۸	FSDT [10]	
۶/۵۰۰۸	۸/۱۹۵۴	۹/۶۲۶۵	۱۰/۵۳۴۸	۱۱/۱۷۱۶	RPT1 [19]	
۶/۵۰۰۸	۸/۱۹۴۹	۹/۶۲۵۲	۱۰/۵۳۳۴	۱۱/۱۷۰۵	RPT2 [19]	
۶/۴۸۳۸	۸/۱۶۶۰	۹/۵۷۸۹	۱۰/۴۶۸۸	۱۱/۰۸۷۴	مطالعه کنونی (RPT3)	
۶/۶۱۰۰	۸/۴۱۴۳	۹/۸۳۹۸	۱۰/۶۹۵۸	۱۱/۲۷۲۸	حل دقیق [24]	۳
۶/۵۵۵۸	۸/۴۰۵۲	۹/۹۱۸۱	۱۰/۸۵۴۷	۱۱/۵۰۱۲	TSDT [10]	
۶/۵۵۶۹	۸/۴۱۸۳	۹/۹۴۲۷	۱۰/۸۸۲۸	۱۱/۵۲۶۴	FSDT [10]	
۶/۵۵۵۸	۸/۴۰۵۲	۹/۹۱۸۱	۱۰/۸۵۴۷	۱۱/۵۰۱۲	RPT1 [19]	
۶/۵۵۵۸	۸/۴۰۵۲	۹/۹۱۸۱	۱۰/۸۵۴۷	۱۱/۵۰۰۹	RPT2 [19]	
۶/۵۳۸۱	۸/۳۷۱۸	۹/۸۶۱۷	۱۰/۷۷۵۸	۱۱/۴۰۰۷	مطالعه کنونی (RPT3)	
۶/۶۴۵۸	۸/۵۶۲۶	۱۰/۰۸۴۳	۱۱/۰۰۲۷	۱۱/۶۲۴۵	حل دقیق [24]	۵
۶/۵۸۴۲	۸/۵۱۲۶	۱۰/۰۶۷۴	۱۱/۰۱۹۷	۱۱/۶۷۳۰	TSDT [10]	
۶/۵۸۳۷	۸/۵۱۳۲	۱۰/۰۶۳۸	۱۱/۰۰۵۸	۱۱/۶۴۴۴	FSDT [10]	
۶/۵۸۴۲	۸/۵۱۲۶	۱۰/۰۶۷۴	۱۱/۰۱۹۷	۱۱/۶۷۳۰	RPT1 [19]	
۶/۵۸۴۲	۸/۵۱۲۶	۱۰/۰۶۷۱	۱۱/۰۱۸۶	۱۱/۶۷۰۵	RPT2 [19]	
۶/۵۶۵۲	۸/۴۶۹۷	۹/۹۹۰۰	۱۰/۹۰۹۹	۱۱/۵۳۳۳	مطالعه کنونی (RPT3)	

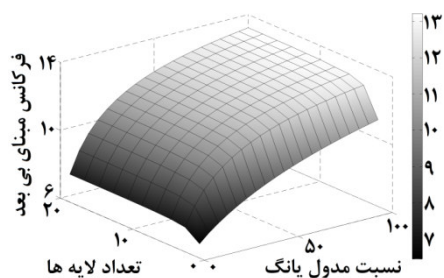
در شکل های ۴ و ۵ نمای دوبعدی برای نسبت های طول به ضخامت ثابت و بررسی تأثیر نسبت مدول بر فرکانس مبنای ورق، و نسبت مدول ثابت و بررسی تأثیر نسبت طول به ضخامت ورق بر فرکانس مبنای ورق نمایش داده شده است.



شکل ۴ تأثیرات نسبت مدول در نسبت طول به ضخامت ثابت بر فرکانس مبنای ورق



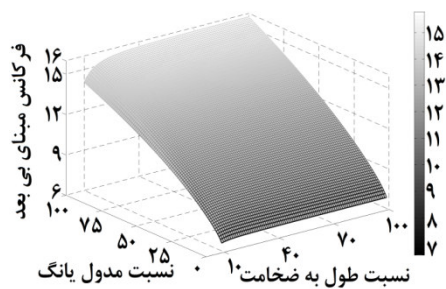
شکل ۵ تأثیرات نسبت طول به ضخامت در نسبت مدول ثابت بر فرکانس مبنای ورق



شکل ۶ تأثیرات تعداد لایه های چندلایه و نسبت مدول بر فرکانس مبنای ورق

تئوری RPT3 در مقایسه با نتایج حل دقیق به دست آمده توسط نور و بارتون [۲۴]، برای ورق های با نسبت مدول بالا، در مقایسه با تئوری های دیگر، دارای دقت بیشتری است. همچنین برای ورق های با تعداد لایه های کمتر، دقت تئوری پیشنهادی بیشتر می شود. از دلایل این مسئله می توان به افزوده شدن مقدار $h/100$ به تابع سینوس هذلولوی اشاره کرد. این مقدار جهت جبران پیش بینی های کمتر از حل های دقیق به تابع سینوس هذلولوی اضافه شده است. با اینکه در آنالیز خمش این کمبود جبران می شود، در بیشتر موارد، در محاسبه فرکانس مینا و نیروی بحرانی، افزایش این جمله اثر وارون دارد و باعث کاهش مقدار بار بحرانی و فرکانس مینا می شود. این موضوع خود از ویژگی های پدیده های کمانش و ارتعاش است. بنابراین، برای برخی از نسبت های مدول و تعداد لایه ها این اثر باعث فاصله گرفتن نتایج از نتایج حل دقیق نور و بارتون می شود.

در شکل ۳ تأثیرات نسبت طول به ضخامت و نسبت مدول الاستیسیته برای بازه گسترده ای از این پارامترها، برای چندلایه نوع یکم، نشان داده شده است. با توجه به شکل ۳، مشاهده می شود که با گذشتن از ورق های ضخیم ($a/h < 8$)، افزایش زیادی در فرکانس مبنای ورق رخ می دهد، ولی با رسیدن به ورق های نازک شیب این تغییرات بسیار کم شده و مقدار فرکانس مبنای ورق تقریباً یکنواخت می شود. افزایش نسبت مدول برای ورق های ضخیم دارای تأثیرات کمی بر روی فرکانس میناست، در صورتی که با افزایش نسبت طول به ضخامت ورق، برای ورق های نازک و در ناحیه غشایی افزایش نسبت مدول تأثیر بسیاری در فرکانس مبنای ورق می گذارد و افزایش آن باعث افزایش شدید فرکانس مبنای ورق می شود.



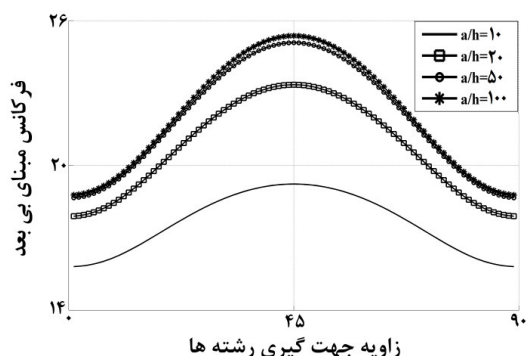
شکل ۳ تأثیرات نسبت طول به ضخامت و نسبت مدول بر فرکانس مبنای ورق

دارای دقت بیشتری نسبت به تئوری‌های RPT1 و RPT2 می‌باشد. همچنین نتایج برای نسبت طول به ضخامت 100 برای هر چهار تئوری تقریباً یکسان است. هدف از استفاده از این مثال بررسی اثر زاویه جهت‌گیری رشته‌های چندلایه مرکب اریب‌چین پادمتقارن بر روی فرکانس مبنای ورق بوده است.

۷-۱-۲- مثال ۲: دولایه اریب‌چین پادمتقارن $(\theta/-\theta)$ مربعی، با شرایط مرزی ساده نوع دوم (SS-2)، را در نظر می‌گیریم. در این مثال، چندلایه نوع دوم مورد استفاده قرار گرفته است. نتایج عددی نسبت به فرکانس مبنای بی‌بعد حاصل از مرجع [۲۵] در جدول ۲ آورده شده است. این تئوری در مقایسه با نتایج حل تئوری مرتبه بالاتر رن [۲۵] برای کلیه مقادیر a/h

جدول ۲ فرکانس مبنای ارتعاش آزاد بی‌بعد دولایه‌ی اریب‌چین پادمتقارن $(\theta/-\theta)$ مربعی زیر شرایط مرزی ساده

E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	E_1/E_2	مرجع	θ	a/h
۳	۱۰	۲۰	۳۰	۴۰			
۲۶/۲۷۰	۳۲/۵۹۲	۳۶/۶۴۴	۳۸/۷۸۲	۴۰/۱۳۲	رن [11]	۵	۵
۲۶/۳۷۱	۳۳/۹۸۸	۳۹/۸۸۰	۴۳/۳۸۱	۴۵/۷۴۸	RPT1 [19]		
۲۶/۳۷۰	۳۳/۹۸۶	۳۹/۸۷۲	۴۳/۳۶۰	۴۵/۷۰۷	RPT2 [19]		
۲۶/۲۹۲	۳۳/۷۹۷	۳۹/۵۳۲	۴۲/۸۹۰	۴۵/۱۲۶	RPT3		
۲۶/۰۹۸	۳۱/۵۷۸	۳۵/۰۰۲	۳۶/۹۰۲	۳۸/۱۷۴	رن [11]	۱۵	۵
۲۶/۱۷۱	۳۲/۴۸۴	۳۷/۰۸۴	۳۹/۹۸۲	۴۲/۱۴۰	RPT1 [19]		
۲۶/۱۷۱	۳۲/۴۷۴	۳۷/۰۳۶	۳۹/۸۷۰	۴۱/۹۴۶	RPT2 [19]		
۲۶/۰۹۱	۳۲/۲۸۷	۳۶/۷۲۷	۳۹/۴۷۰	۴۱/۴۸۰	RPT3		
۲۵/۸۳۰	۳۰/۸۵۰	۳۴/۳۲۴	۳۶/۴۴۲	۳۷/۹۱۲	رن [11]	۳۰	۵
۲۵/۸۶۶	۳۱/۴۶۲	۳۶/۱۹۸	۳۹/۶۵۶	۴۲/۴۰۲	RPT1 [19]		
۲۵/۸۶۵	۳۱/۴۲۱	۳۶/۰۳۷	۳۹/۳۳۴	۴۱/۹۰۰	RPT2 [19]		
۲۵/۷۸۲	۳۱/۲۳۴	۳۵/۷۵۷	۳۸/۹۹۹	۴۱/۵۳۱	RPT3		
۲۵/۷۵۸	۳۱/۰۰۶	۳۴/۶۹۰	۳۶/۹۴۶	۳۸/۵۰۸	رن [11]	۴۵	۵
۲۵/۷۸۳	۳۱/۶۲۱	۳۶/۶۹۴	۴۰/۴۲۰	۴۳/۳۵۹	RPT1 [19]		
۲۵/۷۸۱	۳۱/۵۶۴	۳۶/۴۷۸	۴۰/۰۰۲	۴۲/۷۲۳	RPT2 [19]		
۲۵/۶۹۷	۳۱/۳۷۳	۳۶/۲۰۲	۳۹/۶۸۰	۴۲/۳۷۶	RPT3		
۷/۲۳۹۸	۹/۷۱۵۹	۱۱/۸۳۹	۱۳/۲۲۰	۱۴/۲۱۱	رن [11]	۵	۵
۷/۲۴۸۱	۹/۸۶۶۶	۱۲/۲۸۱	۱۳/۹۵۸	۱۵/۲۲۰	RPT1 [19]		
۷/۲۴۸۱	۹/۸۶۶۶	۱۲/۲۸۱	۱۳/۹۵۷	۱۵/۲۱۸	RPT2 [19]		
۷/۲۴۰۵	۹/۸۴۶۸	۱۲/۲۴۱	۱۳/۸۹۷	۱۵/۱۲۸	RPT3		
۷/۱۸۲۶	۹/۲۲۹۳	۱۰/۸۲۳	۱۱/۸۵۳	۱۲/۶۱۸	رن [11]	۱۵	۵
۷/۱۸۸۶	۹/۳۲۰۹	۱۱/۰۷۰	۱۲/۲۵۸	۱۳/۱۷۹	RPT1 [19]		
۷/۱۸۸۵	۹/۳۲۰۳	۱۱/۰۶۷	۱۲/۲۵۱	۱۳/۱۶۵	RPT2 [19]		
۷/۱۸۰۹	۹/۳۰۱۲	۱۱/۰۳۲	۱۲/۲۰۱	۱۳/۱۰۴	RPT3		
۷/۰۹۵۴	۸/۸۶۷۰	۱۰/۳۶۹	۱۱/۴۶۶	۱۲/۳۳۸	رن [11]	۳۰	۱۰
۷/۰۹۸۰	۸/۹۲۲۲	۱۰/۵۶۷	۱۱/۸۴۹	۱۲/۹۲۸	RPT1 [19]		
۷/۰۹۰۱	۸/۹۱۹۵	۱۰/۵۵۴	۱۱/۸۲۳	۱۲/۸۸۶	RPT2 [19]		
۷/۰۷۳۹	۸/۹۰۰۵	۱۰/۵۲۳	۱۱/۷۸۱	۱۲/۸۳۴	RPT3		
۷/۰۷۲۲	۸/۹۱۱۴	۱۰/۵۰۴	۱۱/۶۸۲	۱۲/۶۱۹	رن [11]	۴۵	۱۰
۷/۰۷۳۹	۸/۹۶۶۰	۱۰/۷۱۵	۱۲/۰۹۸	۱۳/۲۶۳	RPT1 [19]		
۷/۰۷۳۸	۸/۹۶۲۱	۱۰/۶۹۹	۱۲/۰۶۳	۱۳/۲۰۷	RPT2 [19]		
۷/۰۶۵۹	۸/۹۴۲۵	۱۰/۶۶۶	۱۲/۰۲۰	۱۳/۱۵۶	RPT3		



شکل ۸ تأثیرات زاویه جهت گیری رشته ها در نسبت مدول ثابت بر فرکانس مبنای ورق

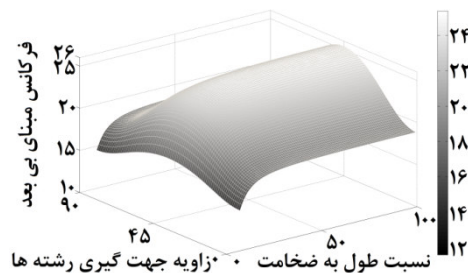
جدول ۳ فرکانس مبنای ارتعاش آزاد بی بعد ده لایه اریب چین پادمتقارن $(-45/45)$ مربعی تحت شرایط مرزی ساده

a/h	مرجع	فرکانس بی بعد اصلی	خطا (درصد)
-	حل دقیق [26]	۹/۹۸۲۵	-
۱/۷۲	TSDT [12]	۱۰/۱۵۳۷	۱/۷۲
۱/۴۷	FSDT [12]	۱۰/۱۲۸۸	۱/۴۷
۱/۷۲	RPT1 [19]	۱۰/۱۵۳۷	۱/۷۲
۱/۶۹	RPT2 [19]	۱۰/۱۵۱۶	۱/۶۹
۵۴/۹۳	CLPT	۱۵/۴۶۶۱	۵۴/۹۳
۰/۵۳	RPT3	۱۰/۰۳۵۱	۰/۵۳
-	حل دقیق [26]	۱۳/۵۱۰۰	-
۰/۷۲	TSDT [12]	۱۳/۶۰۷۸	۰/۷۲
۰/۷۷	FSDT [12]	۱۳/۶۱۴	۰/۷۷
۰/۷۲	RPT1 [19]	۱۳/۶۰۷۸	۰/۷۲
۰/۷۲	RPT2 [19]	۱۳/۶۰۷۸	۰/۷۲
۱۷/۲۹	CLPT	۱۵/۸۴۶	۱۷/۲۹
۰/۲۶	RPT3	۱۳/۵۴۴۶	۰/۲۶
-	حل دقیق [26]	۱۵/۹۵۰۰	-
-۰/۰۱	TSDT [12]	۱۵/۹۴۸۲	-۰/۰۱
-۰/۰۱	FSDT [12]	۱۵/۹۴۸۴	-۰/۰۱
-۰/۰۱	RPT1 [19]	۱۵/۹۴۸۲	-۰/۰۱
-۰/۰۱	RPT2 [19]	۱۵/۹۴۸۲	-۰/۰۱
۰/۱۷	CLPT	۱۵/۹۷۷۵	۰/۱۷
-۰/۰۲	RPT3	۱۵/۹۴۷۲	-۰/۰۲

همان گونه که از نتایج بر می آید، فرکانس مبنای ارتعاش ورق با افزایش زاویه جهت گیری رشته ها نسبت به محورهای سیستم چندلایه، نخست، کاهش یافته و در زاویه خاصی مجدداً سیر افزایشی پیدا می کند. این تغییرات به گونه ای تکرار می شوند تا دوباره با رسیدن به زاویه ۹۰ به مقدار نخست در صفر درجه برسد. در شکل ۷ تأثیر هم زمان تغییرات در نسبت طول به ضخامت و زاویه جهت گیری رشته ها نشان داده شده است. از این ویژگی می توان در موارد صنعتی، که با محدودیت انتخاب جنس چندلایه روبه رو هستیم، استفاده کرد.

در شکل ۸، تأثیر تغییر زاویه جهت گیری رشته ها بر روی فرکانس مبنای، در نسبت طول به ضخامت ثابت، نشان داده شده است. همان طور که از شکل مشخص است، با تغییر نسبت طول به ضخامت، تأثیرات تغییر در زاویه جهت گیری رشته ها نیز تغییر می کند. به عنوان مثال، برای نسبت طول به ضخامت ۱۰۰، میزان تغییرات در فرکانس مبنای ورق به ازای تغییرات در زاویه جهت گیری رشته ها، با میزان تغییرات در فرکانس مبنای ورق به ازای تغییرات در زاویه جهت گیری رشته ها برای نسبت طول به ضخامت ۱۰ متفاوت است و این موضوع نشان دهنده اثرات درهم گیر زاویه جهت گیری رشته ها و نسبت طول به ضخامت بر فرکانس مبنای ورق می باشد. به همین دلیل اثرات تغییر در زاویه جهت گیری رشته ها و نسبت طول به ضخامت باید به طور هم زمان بر فرکانس مبنای بررسی شوند.

۷-۱-۳- مثال ۳: چندلایه اریب چین پادمتقارن $(-45/45)$ مربعی، زیر شرایط مرزی ساده نوع دوم (SS-2)، را در نظر می گیریم. در این مثال، چندلایه نوع دوم مورد استفاده قرار گرفته است. نتایج عددی به دست آمده، نسبت به فرکانس مبنای بی بعد به دست آمده از حل دقیق و سایر تئوری ها، در جدول ۳ مقایسه شده است.



شکل ۷ تأثیرات زاویه جهت گیری رشته ها و نسبت مدول بر فرکانس مبنای ورق

۹- مراجع

- [1] Mallikarjuna M., Kant T., "A Critical Review and Some Results of Recently Developed Refined Theories of Fiber-Reinforced Laminated Composites and Sandwiches", *Composite Structures*, Vol. 23, No. 4, 1993, pp. 293-312.
- [2] Reissner E., "The Effect of Transverse Shear Deformation on the Bending Elastic Plates", *Journal of Applied Mechanics, Trans ASME*, Vol. 12, 2, 1945, pp. 69-77.
- [3] Whitney J. M., Pagano N. J., "Shear Deformation in Heterogeneous Anisotropic Plates", *Journal of Applied Mechanics, Trans ASME*, Vol. 37, No. 4, 1970, pp. 1031-6.
- [4] Noor A. K., Burton W. S., "Stress and Free Vibration Analysis of Multilayered Composite Plates", *Composite Structures*, Vol. 13, No. 3, 1989, pp. 183-204.
- [5] Van H. N., Duy N. M., Cong T. T., "Free Vibration Analysis of Laminated Plate/Shell Structures Based on FSDT with a Stabilized Nodal-Integrated Quadrilateral Element", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 313, 2007, pp. 205-223.
- [6] Cheung Y. K., Zhou D., "Vibration of Tapered Mindlin Plates in Terms of Static Timoshenko Beam Functions", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 260, 2003, pp. 693-709.
- [7] Ngo-Cong D., Mai-Duy N., Karunasena W., Tran-Cong T., "Free Vibration Analysis of Laminated Composite Plates Based on FSDT using One-Dimensional IRBFN Method", *Journal of Computers Structures*, Vol. 89, 2011, pp. 1-13.
- [8] Levinson M., "An Accurate Simple Theory of the Statics and Dynamics of Elastic Plates", *Mechanical Research Communication*, Vol. 7, No. 6, 1980, pp. 343-50.
- [9] Bhimaraddi A., Stevens L. K., "A Higher Order Theory for Free Vibration of Orthotropic, Homogeneous and Laminated Rectangular Plates", *Journal of Applied Mechanics, Trans ASME*, Vol. 51, No. 1, 1984, pp. 195-8.
- [10] Reddy J. N., "A Simple Higher-Order Theory for Laminated Composite Plates", *Journal of Applied Mechanics, Trans ASME*, Vol. 51, 1984, pp. 745-52.
- [11] Ren J. G., "A New Theory of Laminated Plate", *Composite Science and Technology*, Vol. 26, 1986, pp. 225-39.
- [12] Reddy J. N., Phan N. D., "Stability and Vibration of Isotropic, Orthotropic and Laminated Plates According to a Higher-Order Shear Deformation Theory", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 98, No. 2, 1985, pp. 157-170.

در نتایج به‌دست آمده، تئوری پیشنهادی برای ورق‌های ضخیم نسبت به سایر تئوری‌ها دارای نزدیکی بیشتری به حل دقیق می‌باشد. در این مثال، می‌توان تأثیر نسبت طول به ضخامت ورق بر دقت تئوری‌های پیشنهاد شده برای تخمین فرکانس مبنای ورق را مشاهده کرد. همان‌طور که مشخص است، با کاهش نسبت طول به ضخامت ورق، از دقت تئوری‌ها کاسته می‌شود؛ از این رو استفاده از تئوری پیشنهادی، که بتواند نتایج با دقت بیشتری در این نسبت‌ها به‌دست آورد، بسیار سودمند به‌نظر می‌رسد.

۸- نتیجه‌گیری

ارتعاش آزاد تئوری چهارمتغیره پالوده‌شده پیشنهادی برای ورق‌های چندلایه مرکب گسترش داده شد. این تئوری، با نام پیشنهادی RPT3، توزیع سینوس هذلولوی کرنش جانبی برشی برای تئوری RPT را نمایش می‌دهد. در این تئوری شرط مرزی صفرشدن تنش‌های پوسته‌های بالایی و زیرین ورق برقرار است. نتایج با دقت بالای تئوری پیشنهادی RPT3 در پیش‌بینی فرکانس مبنای ورق‌های چندلایه عمودچین و نتایج با دقت بسیار بالای این تئوری در پیش‌بینی فرکانس مبنای ورق‌های چندلایه‌ای اریب‌چین از دلایل ارایه این مقاله بوده است. از ویژگی‌های دیگر این تئوری استفاده از فرم تئوری RPT و به همراه آن سادگی معادله‌ها، افزون بر دقت بالای تئوری، می‌باشد. از این رو استفاده از این تئوری، برای مواردی که پیچیدگی محاسبات زیاد می‌باشد، پیشنهاد می‌شود. همچنین بررسی تأثیر تعداد لایه‌ها و نسبت مدول‌ها و تابع شکل برشی هدف اصلی این مقاله بوده است. با بررسی تأثیر نسبت مدول و نسبت طول به ضخامت ورق می‌توان گفت در محدوده ورق‌های ضخیم ($a/h < 8$)، با افزایش نسبت طول به ضخامت ورق، افزایش زیادی در فرکانس مبنای ورق رخ می‌دهد، ولی با گذشتن از این ناحیه شیب این تغییرات بسیار کم شده و مقدار فرکانس مبنای ورق تقریباً یکنواخت می‌شود. برای ورق‌های ضخیم، افزایش نسبت مدول‌ها دارای تأثیرات کمی بر روی فرکانس مبناست، در صورتی که با افزایش نسبت طول به ضخامت ورق، برای ورق‌های نازک و در ناحیه غشایی، افزایش نسبت مدول‌ها تأثیر بسیاری در فرکانس مبنای ورق می‌گذارد و افزایش آن باعث افزایش شدید فرکانس مبنای ورق می‌شود.

- [19] Kim S. E., Thai H. T., "Free Vibration of Laminated Composite Plates using Two Variable Refined Plate Theory", *International Journal of Mechanical Sciences*, Vol. 52, 2010, pp. 626-633.
- [20] Lurie A. I., *Theory of Elasticity*, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2005.
- [21] Vasiliev V. V., Morozov V., *Advanced Mechanics of Composite Materials*, Oxford, Elsevier, 2007.
- [22] Reddy J. N., *Energy Principles and Variational Methods in Applied Mechanics*, New York, John Wiley and Sons, 1984.
- [23] Reddy J. N., *Mechanics of Laminated Composite Plates and Shells, Theory and Analysis*, Boca Raton FL, CRC Press, 2004.
- [24] Noor A. K., Free vibrations of Multilayered Composite Plates, *AIAA Journal*, Vol. 11, No. 7, 1973, pp. 1038-9.
- [25] Ren J. G., Owen D. R. J., Vibration and Buckling of Laminated Plates, *International Journal of Solid and Structures*, Vol. 25, 1989, pp. 95-106.
- [26] Noor A. K., Burton W. S., Free Vibrations of Multilayered Composite Plates, *AIAA Journal*, Vol. 11, No. 7, 1973, pp. 1038-9.
- [13] Khdeir A. A., "Free Vibration and Buckling of Unsymmetric Cross-Ply Laminated Plates using a Refined Theory", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 128, No. 3, 1989, pp. 377-95.
- [14] Matsunaga H., Vibration and Stability of Cross-Ply Laminated Composite Plates According to a Global Higher-Order Plate Theory, *Composite Structures*, Vol. 48, 2000, pp. 231-244.
- [15] Shimpi R. P., "Refined plate Theory and Its Variant", *AIAA Journal*, Vol. 40, No. 1, 2002, pp. 137-46.
- [16] Shimpi R. P., Patel H. G., "A Two Variable Refined Plate Theory for Orthotropic Plate Analysis", *International Journal of Solids and Structures*, Vol. 43, No. 22, 2006, pp. 6783-99.
- [17] Kim S. E., Thai H. T., Lee J., "A Two Variable Refined Plate Theory for Laminated Composite Plates", *Composite Structures*, Vol. 89, No. 2, 2009, pp. 197-205.
- [18] Shimpi R. P., Patel H. G., "Free Vibrations of Plate using Two Variable Refined Plate Theory", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 296, No. 4-5, 2006, pp. 979-99.