

INSTITUTUL POLITEHNIC TIMISOARA
FACULTATEA DE CONSTRUCTII

ING. BACH ANH TUAN

CONTRIBUTII LA CALCULUL REZERVOARELOR
CILINDRICE METALICE CU FUNDUL PLAT

T E Z A

pentru obtinerea titlului stiintific de
DOCTOR INGINER

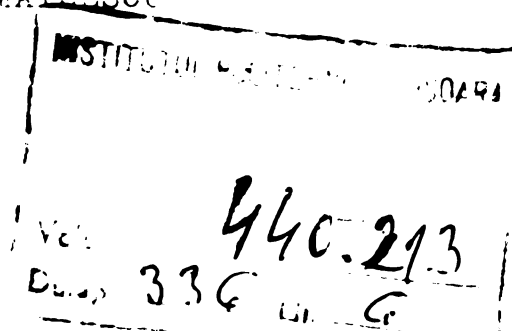
BIBLIOTECA CENTRALĂ
UNIVERSITATEA "POLITEHNICA"
TIMIȘOARA

CONDUCATOR STIINTIFIC :

Acad. Prof. emerit ing. DAN MATEESCU

T I M I S O A R A

- 1982 -



CAPITOLUL I

GENERALITATI PRIVIND REZERVOARELE PENTRU PRODUSE PETROLIERE

I. PIERDERILE PRODUSELOR PETROLIERE LA DEPOZITARE

O cantitate mare a produselor petroliere este păstrată în rezervoare, numai o parte neînsemnată în mici butoaie. Păstrarea în rezervoare a produselor petroliere care au o tensiune mare de vapori cauzează pierderi mari de produse petroliere din cauza "micilor respirații" și a "marilor respirații".

Pierderile datorate micilor respirații se produc din cauza ieșirii din spațiul de gaze al rezervorului, a unei cantități mai mici sau mai mari de aer saturat cu vapori de produs petrolier, din cauza variațiilor temperaturii din spațiul de gaze sau din cauza variațiilor presiunii exterioare. Creșterea temperaturii aerului inclus în spațiul de gaze al rezervorului și saturat cu vapori de produse petroliere, precum și ridicarea temperaturii suprafeței produsului petrolier (de care este legată creșterea tensiunii sale de vapori) mărește presiunea în rezervor, în cazul când spațiul de gaze este ermetic închis. Imediat ce presiunea din spațiul de gaze al rezervorului crește până la presiunea de reglare a supapelor de respirație, creșterea mai departe a temperaturii în spațiul de gaze produce evacuarea amestecului de aer cu vapori prin supapa de răsuflare, în atmosferă, evacuarea continuând atât timp cât temperatura crește. Același rezultat este produs de scăderea presiunii barometrice. Este evident că, cantitatea de vapori evacuați va fi cu atât mai mică cu cât presiunea din spațiul de gaze la care se deschide supapa de

respirație va fi mai mare, adică cu cât presiunea admisă în spațiul de gaze al rezervorului va fi mai mare. După cum arată calculele, mărirea acestei presiuni pînă la 0,3-0,4 ata. exclude complet pierderile datorate micilor respirații în timpul păstrării tuturor tipurilor de benzină comercială. Produsele petroliere cu tensiune de vapori mică vor necesita o presiune mai mică pentru eliminarea pierderilor datorate micilor respirații. Afară de cantitatea de amestec de vapori și aer evacuat în timpul micilor respirații, mărirea pierderilor datorate micilor respirații depinde și de concentrarea vaporilor în acest amestec care este cu atît mai mare cu cît tensiunea de vapori a produsului este mai ridicată.

La încărcarea rezervorului cu produs, aerul aflat în el saturat sau nesaturat cu vaporii produsului depositat anterior, este dislocuit și evacuat în atmosferă prin intermediul armăturilor de siguranță, montate pe capacul rezervorului. La descărcarea produsului din rezervor, fenomenul se desfășoară invers, în rezervor pătrunzînd aerul atmosferic. Acest proces de respirație, realizat prin intermediul armăturilor de siguranță la încărcarea și descărcarea rezervoarelor constituie marea respirație a rezervoarelor.

Mica și marea respirație a rezervoarelor provoacă pierderea celei mai valoroase părți a lichidelor volatile depozitate și anume a fracțiunilor ușoare, deci pe lîngă o reducere cantitativă a produsului petrolier apare și o reducere calitativă a produsului.

După datele măsurate în U.R.S.S., un rezervor cu presiunea interioară de 200 mm col. H_2O , de capacitate $5000 m^3$, avînd coeficientul umplerii 0,5, înmagazinînd benzină, pierde 18 tone (în localitatea Moscova) și 37 de tone (în localitatea Astracan). Pierderea produselor petroliere albe prin înmagazinarea în rezervoare cilindrice verticale calculate la presiunea de 200 mm col. H_2O în spațiul liber al rezervorului, atinge cîteva milioane de tone pe an.

În proiectarea, realizarea și exploatarea rezervoarelor trebuie să se acorde o deosebită atenție rezolvării cît

mai judicioase și în mod corespunzător a acestei probleme în scopul reducerii la limită a acestor pierderi.

Tot în acest scop, în construcția de rezervoare au fost aplicate idei noi și s-au realizat multe tipuri de rezervoare (rezervoare de presiune ridicată, rezervoare cu acoperiș plutitor, legarea spațiului de gaze al rezervorului cu gazoastre sau alte dispozitive de captare a vaporilor etc.

II. CLASIFICAREA REZERVOARELOR

Perfecționările importante, hotărâtoare pentru evoluția construcției de rezervoare, s-au făcut numai după anul 1930, când construcțiile nituite au fost înlocuite cu cele sudate. Aceasta a atras după sine schimbarea și perfecționarea tehnicii de proiectare, modificări substanțiale în tehnologia de fabricație și elaborarea unor noi metode și tehnologii de montaj.

S-a ajuns astfel să se dispună de o mare varietate de soluții constructive de rezervoare. Clasificarea lor se poate face după numeroase criterii, dintre care se menționează cele mai importante, și anume :

- După poziția rezervoarelor față de suprafața solului, se deosebesc :

- Rezervoarele de suprafață, din care fac parte rezervoarele montate direct pe sol sau deasupra solului precum și rezervoarele îngropate pe mai puțin de jumătate din înălțimea lor.

- Rezervoarele semiîngropate, din categoria cărora fac parte rezervoarele îngropate pe mai mult de jumătate din înălțimea lor, fără ca nivelul maxim al produsului depozitat să depășească înălțimea de 2 m. față de suprafața solului.

- După presiunea interioară maximă de depozitare se deosebesc :

- Rezervoarele fără presiune, cu acoperiș flotant sau cu ponton.

- Rezervoarele de presiune mică, folosite pentru păstrarea produselor petroliere sub o suprapresiune pînă la

200 mm col.H₂O care sînt în general rezervoare verticale.

- Rezervoarele de presiune ridicată, pentru păstrarea produselor petroliere cu o suprapresiune pînă la 7000 mm col.H₂O, din categoria cărora fac parte, în general, rezervoarele cilindrice verticale cu capac bombat, rezervoarele sferoidale, rezervoarele cilindrice orizontale.

- Rezervoarele de presiune foarte ridicată, folosite pentru păstrarea gazelor lichefiate sub o suprapresiune pînă la 25 atm., din categoria cărora fac parte rezervoarele sferice, rezervoarele cilindrice orizontale de construcție specială etc.

= După capacitatea de depozitare a rezervoarelor :

Se propune următoarea clasificare după criteriul capacității de depozitare :

- Rezervoare de capacitate mică, pînă la 100 m³ care în general sînt rezervoare cilindrice verticale cu capac conic susținut de o construcție metalică ușoară, sau rezervoare cilindrice orizontale tip cisternă.

- Rezervoare de capacitate mijlocie și mare, între 100 m³ și 50.000 m³, cu capac plat pe o construcție metalică cu ferme pentru capacități între 100 - 1000 m³, cu capac conic pe grîni și stîlpi de susținere sau cu acoperiș suspendat pentru 1000 - 5000 m³ și cu capac bombat sau cu capac plat pe stîlpi pentru 10.000 - 50.000 m³.

- Rezervoare de capacitate foarte mare, de peste 50.000 m³.

Introducerea în exploatare a rezervoarelor de mare capacitate reduce sensibil costul depozitării și face să crească economia de metal. În tabelul 1.1 se dă greutatea metalului raportată la capacitatea kg/m³ pentru rezervoare tipizate în U.R.S.S.

Înlocuirea rezervoarelor de 5000 m³ cu rezervoare de 30.000 m³, în parcurile cu o aceeași capacitate utilă de depozitare, reduce costul construcției întregului parc cu circa 25 % - 30 % și dă o economie de metal de 7 % - 9 %.

După forma lor, rezervoarele pot fi rezervoare cilindrice verticale și orizontale, sferice, sferoidale, conice și de forme speciale.

Tabelul I.1.

Capacitatea m^3	Greutatea metalului raportată la capacitate (Kg/ m^3)	Capacitatea m^3	Greutatea metalului raportată la capacitate (Kg/ m^3)
PBC-100	47,2	PBC-1000	23,8
PBC-200	36,0	PBC-2000	20,1
PBC-300	33,5	PBC-3000	18,9
PBC-400	30,2	PBC-5000	18,7
PBC-700	24,3		

III. REZERVOARE FOL SITE PENTRU PRODUSE PETROLIERE

III.1. Rezervoare cilindrice verticale

Rezervoarele cilindrice verticale se folosesc de obicei ca rezervoare pentru produse petroliere. Acest tip de rezervor este foarte răspândit, se execută și se montează ușor și este relativ economic, își păstrează forma geometrică sub acțiunea solicitărilor date de presiunea interioară, mantaua este solicitată, în principal la întindere. Dezavantajul principal al acestui tip de rezervor este acela că, în partea superioară a mantalei, capacitatea sa portantă nu este folosită complet.

1. Rezervoare cilindrice verticale de presiune mică

Aceste rezervoare sînt caracterizate prin presiuni scăzute ale lichidului depositat, de valori diferite în diferite țări.

În U.R.S.S., rezervoarele tipizate se dimensionează la o suprapresiune de 200 mm col. H_2O și un vacuum de 25 mm. col. H_2O .

În Franța, suprapresiunile sînt de 50 mm col. H_2O și vacuumul de 25 mm col. H_2O pentru rezervoarele de joasă presiune și suprapresiuni de 250 mm col. H_2O și vacuumul de 50 mm col. H_2O pentru rezervoarele de medie presiune.

În R.F. a Germaniei, suprapresiunea admisibilă este de 200 mm col. H_2O care poate fi însă ridicată la 500 mm col. H_2O dacă acest lucru se consideră în mod special în calculul de proiectare.

În R.S.România, suprapresiunea maximă în spațiul de gaze este de 200 mm col. H_2O și vacuumul de cel mult 40 mm col. H_2O .

Pînă în anul 1944, în U.R.S.S. există un standard numai pentru rezervoarele nituite, care a intrat în vigoare la 1 Iulie 1932. Acest standard a prevăzut 16 mărimi de rezervoare cu capacitate de la 11 m^3 pînă la 10.560 m^3 . Din punct de vedere constructiv, rezervoarele aveau virolele așezate în trepte (pînă la 1000 m^3) sau virolele așezate telescopic sau mixt (mai mare decît 1000 m^3). Toate elementele rezervoarelor erau asamblate prin nituire. Mai tîrziu se introduce GOST 2486-44 pentru "Rezervoare cilindrice sudate pentru produse petroliere" care a prevăzut 9 mărimi de rezervoare, cu capacitate de la 1000 m^3 pînă la 4600 m^3 , rezervoarele care corespund cu prescripțiile GOST 2486-44 se construiesc numai prin așezarea telescopică a virolelor. Toate îmbinările orizontale ale mantalei rezervorului se sudează prin suprapunere. În prezent, se folosesc rezervoarele verticale tipizate cu fundurile și mantalele rulate și acoperișurile realizate din panouri prefabricate cu nervuri de rigidizare.

O altă variantă a capacului rezervorului este cea cu acoperiș suspendat (fără moment). Experiența existentă arată că acoperișurile suspendate pot suporta o suprapresiune interioară de 200 mm col. H_2O . Rezervoarele cu acoperiș suspendat cu capacitatea de 5000 m^3 sînt cu circa 10-15 % mai ușoare decît rezervoarele tipizate cu acoperișul asamblat din panouri. Pentru rezervoarele cu capacitate de 20.000 m^3 și mai mare se folosesc căpăcele sferice sau sferoidale fără stîlp centrali.

In U.R.S.S., rezervoarele tipizate se calculează cu încărcarea vântului de 30 daN/m^2 , încărcarea zăpezii de 100 daN/m^2 . Greutatea proprie a produselor petroliere se ia egal cu $0,9 \text{ T/m}^3$ și o suprapresiune interioară de $200 \text{ mm col.H}_2\text{O}$, un vacuum de $25 \text{ mm col.H}_2\text{O}$.

Pentru prelusrea încărcării vântului în zona cu presiunea vântului mai mare, mantaua este întărită de centura de rigidizare. După standardul din U.R.S.S., pentru zona cu presiunea vântului de 55 și 100 daN/m^2 , mantaua rezervorului cu capacitatea de 2000 , 3000 și 5000 m^3 este întărită de centura de rigidizare care este sudată pe virola a cincea a rezervorului, sprijinită de rigidizări verticale ^{cu pas de 2 m. Pentru a echilibra eforturile verticale} care apar pe conturul superior al mantalei datorită acțiunii simultane a suprapresiunii din spațiul de gaze, a acțiunii vântului și a evita astfel ridicarea marginii (inelului periferic al fundului de pe fundație) rezervoarele cu capacități de depozitare mai mare decât 400 m^3 , și rezervoarele la care suprapresiunea din spațiul de gaze depășește $120 \text{ mm col.H}_2\text{O}$ se prevăd cu contra-greutăți din plăci sau blocuri de beton armat, agățate pe suprafața exterioară a primei virole de jos.

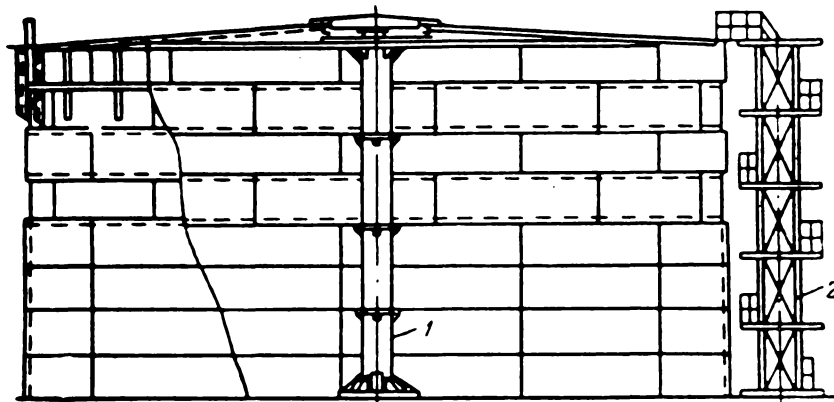


Рис. 3.6. Вертикальный цилиндрический резервуар емкостью 5000 м^3 с центральной стойкой и щитовым покрытием
1 — центральная стойка; 2 — шахтная лестница

Fig.I.1 Rezervorul cilindric vertical tipizat de capacitate 5000 m^3 din U.R.S.S.

2. Rezervoare cilindrice verticale de presiune ridicată

Rezervoarele de presiune mică permit o creștere a presiunii în spațiul de gaze, de cel mult 250 mm col.H₂O. Păstrarea în aceste rezervoare a produselor petroliere volatile care au o tensiune mare de vapori cauzează pierderi mari de produse petroliere din cauza respirației. Una din metodele de reducere sau lichidare completă a pierderilor, mai ales din cauza micilor respirații, constă în păstrarea produselor petroliere la presiune înaltă.

De obicei rezervoarele cilindrice verticale de presiune ridicată se calculează la o suprapresiune de la 400 mm H₂O până la 7000 mm col.H₂O și un vacuum până la 150 mm col.H₂O.

Rezervoarele cu capac sferic pleoștit :

Se folosesc la păstrarea produselor petroliere, pentru suprapresiune de 400...2800 mm col.H₂O și vacuumul până la 100 mm col.H₂O. În cazul vacuumării spațiului interior al rezervorului, stabilitatea mantalei cilindrice este asigurată prin prevederea pe suprafața ei interioară, pe înălțime, a unor inele de rigidizare executate din tablă de oțel. Pentru a echilibra forța de presiune, a evita apariția unor deformații mari, pentru a împiedica ridicarea panoului periferic al fundului de pe patul de nisip în cazul când nivelul lichidului depositat în rezervor este scăzut iar suprapresiunea este ridicată, virola inferioară a rezervorului se fixează la teren prin intermediul a 7...18 dispozitive speciale de ancorare. Deoarece curbura capacelor este mică, grosimea lor este mică, la executarea capacelor rezervoarelor de acest tip, curbarea prealabilă a segmentelor de tablă nu este necesară de cele mai multe ori, deși se simplifică construcția și lucrările de montaj ale rezervoarelor. De obicei, acest tip de rezervoare se folosesc la capacități de depozitare până la 5000 m³.

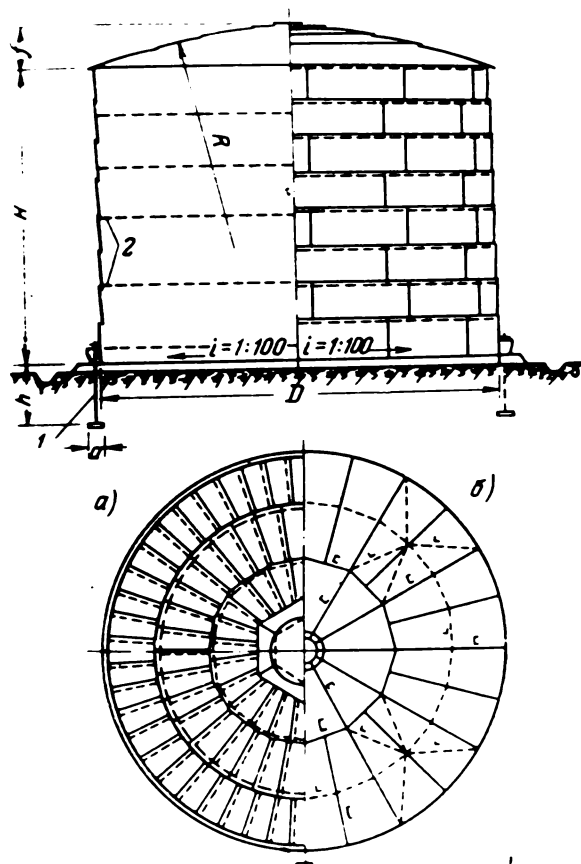


Fig.I.2 Rezervorul cu capac sferic pleostit

Rezervoarele cu capac sferic cu recordare :

Acest tip de rezervoare fără construcție metalică portantă, elaborat de inginerul rus M.I. Askinazi este cunoscut sub denumirea de rezervor DISI, lucrînd la suprapresiune pînă la 1650 mm col.H₂O și un vacuum de 30...50 mm col.H₂O. Capacul rezervorului se compune dintr-o rozetă centrală și un anumit număr de segmente. Pentru a asigura o anumită rigiditate a rezervorului de acest tip, îmbinarea capacului cu mantaua se face prin intermediul unui inel din platbandă sau al unui inel din oțel . Pentru ca mantaua rezervorului să-și mențină stabilitatea în cazul vacuumării, pe suprafața sa interioară se prevăd inele de rigidizare din cornier. Fundul rezervorului se execută de regulă în uzine, folosindu-se îmbinările sudate prin suprapunere.

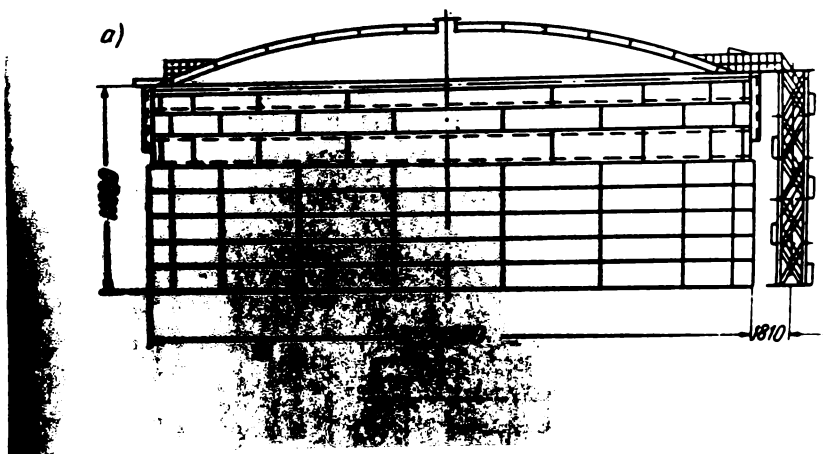
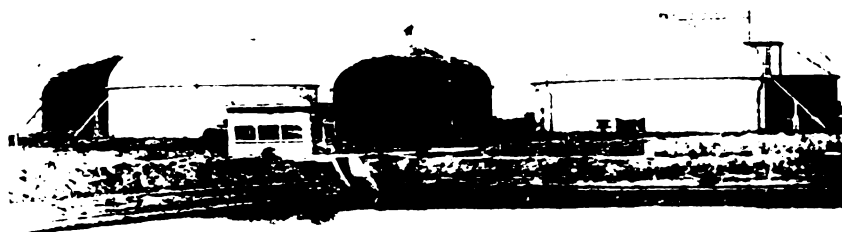


Fig. I.3 Un rezervor cu capac sferică de
capacitate 10.000 m³

Rezervoarele cu capace sferoidale :

Pentru capacități mai mare, se folosesc rezervoare cu capace sferoidale, sferocilindrice sau combinații ale acestora. Presiunea interioară ajunge la 0,1...0,5 atm. Dintre acestea se pot enumera rezervoarele, elaborate de inginerul francez Ribo cu capacitatea de 1750 m³ col.H₂O iar cele cu capacitatea de 15.000 m³ și 20.000 m³ la suprapresiunea de 1250 mm col.H₂O, pentru depozitarea îndelungată a benzinei, vacuumul se înregistrează cu 50 mm col.H₂O. Rezervoarele de tip Ribo din oțel slab aliat cu limita de curgere de 25 daN/mm² au fost construite în Franța la începutul anilor '50. În fig. I.3 sunt prezentate rezervoarele cu capac sferoidal de tip Ribo de 20.000 m³. Echilibrarea forței de presiune din spațiul de vapori, care tinde să ridice rezervorul de pe fundație, s-a făcut în acest caz prin intermediul unor ancore adânc îngropate în teren, fiecare ancoră preluând o sarcină de 28 t. În total au fost montate 84 ancore periferice și 10 ancore interioare. Ancorarea în teren a bulanelor de ancoraj s-a făcut prin intermediul unor plăci de oțel de 25-85 mm, îngropate și consolidate în găuri cu diametrul de 160 mm, forate în stîncă

la adâncimi de 4,5...5,5 m. Capacul sferoidal are semiaxele elipsei generatoare egale cu $a=12.500$ mm și $b=8000$ mm, cupola sferică centrală are o rază de curbură de 12.000 mm.



RÉSERVOIRS POUR HYDROCARBURES de 20.000 m³
TYPE RIBOUD. Surpression : 125 cm²

Fig. I.4. Rezervoarele cu capac sferoidal de tip Ribo
cu capacitate nominală de 20.000 m³

3. Rezervoarele cilindrice verticale cu capace plutitoare:

Rezervoarele cu capace plutitoare răspund într-o mare măsură cerințelor crescânde de reducere a volumului de materiale și de creștere a eficienței de utilizare a rezervoarelor pentru depozitarea petrolului și a produselor petroliere. Folosirea acestor acoperișuri are un efect economic considerabil, permite reducerea simțitoare a pierderii celor mai valoroase și ușoare fracțiuni de hidrocarbură ale petrolului, reducerea considerabil poluarea aerului înconjurător. Lipsa spațiului de gaz deasupra suprafeței petrolului și a produselor petroliere în rezervoarele cu acoperișuri plutitoare, permite de asemenea, creșterea nivelului de securitate împotriva incendiilor și de siguranță la explozii în comparație cu alte tipuri de rezervoare. Normele în vigoare permit încadrarea rezervoarelor cu acoperișuri plutitoare în clasele cele mai mari de pericol la incendiu, ceea ce în ultima instanță duce la reducerea consumului de materiale de construcții.

Practic, se folosesc două tipuri principale de rezervoare cu capace plutitoare : rezervoarele cu acoperiș flotant și rezervoarele cu acoperiș fix și cu ponton.

În cazul unei goliri frecvente (mai mult de șase cicluri încărcare-descărcare pe an) a produselor petroliere la rezervoare și în regiunile geografice pentru care încărcarea cu săpădă este mică, este rațională folosirea unui acoperiș flotant.

Soluția de etanșare pe perimetrul capacului rezervorului poate fi rigidă sau elastică. La partea superioară a rezervorului se prevede o pasarelă circulară, legată de pământ printr-o scară exterioară sau de acoperișul flotant, cu o scară care este articulată în pasarelă permițând o rotație în jurul acestei articulații, pe acoperișul flotant fiind astfel aşezată încât poate aluneca în lungul unui locaş de ghidare, în acest mod ridicarea capacului nu este împiedicată. La partea inferioară a acoperișului flotant se prevăd stâlpișori de 1,5...2 m permițând în cazul rezervorului gol circulația și repararea fundului și capacului. Pentru prevenirea încălzirii produselor petroliere de razăle solare în timpul verii, pe acoperiș se varsă un strat de apă (până la 200 mm). Rezervoarele cu acoperiș flotant împiedică pierderea produselor petroliere prin evaporare în proporție de 70-80 % în comparație cu rezervoarele obișnuite (Tabelul 1.2). Pentru evacuarea apelor de ploaie de pe capac, se folosește o conductă flexibilă care nu împiedică deplasarea pe verticală a capacului. Rezervoarele sînt prevăzute în acoperiș cu găuri de vizitare, dispozitive de măsură precum și supepe de siguranță sau de vacuum. Trinele se deschid atunci cînd presiunea în interior devine prea mare, după ce acoperișul a ajuns în poziția superioară extremă, iar cea de a doua, atunci cînd la golire, capacul se găsește în poziția cea mai joasă.

Rezervoarele cu acoperiș fix și ponton : acoperișul fix al rezervorului protejează pontonul la căderea pe suprafața lui a precipitațiilor atmosferice, aceasta permițînd folosirea de construcții mai simple, mai puțin robuste pentru ponton. În timpul exploatării, supravegherea, revizia și întreținerea ecranelor plutitoare sînt mai simple, iar funcționarea este suficient de sigură, fără a necesita utilizarea

unor sisteme de stangare complicate. De obicei, rezervoarele cu acoperis fix și ponton se folosesc în regiunile în care sunt multe zăpezi, gheață.

Tabelul I.2. Pierderea produselor petroliere din cauza micilor respirații și a marilor respirații la tone/an.

PIERDEREA	Rezervoare cilindrice verticale metalice		
	Cu suprapresiune de 0,02 atm. Capacitate de 4838 m ³	Cu acoperis și ponton. Capacitate de 4320 m ³	Cu presiunea interioară de 2000 mm.col. H ₂ O și vacuum de 100 mm.col. H ₂ O. Capacitate 5266 m ³ .
Din cauza micilor respirații.	54,4	10,5	Pierdere neînsemnată
Din cauza marilor respirații (de 48 de ori pe an)	167,6	45,6	115,2
Pierderea totală	220	56,1	115,2

În U.R.S.S., S.U.A. și în multe alte țări ale Europei s-au efectuat numeroase cercetări, având ca scop determinarea eficienței pontoanelor. S-a stabilit astfel că, prin folosirea pontoanelor, pierderile prin vaporizare se reduc cu până la 80...94 %, la un rezervor de benzină de 4000 m³, economia lunară de benzină reprezentând circa 10 m³. Un alt important avantaj al folosirii pontoanelor constă în reducerea pericolului de incendiere a rezervoarelor datorită amestecului de aer și vapori din spațiul de gaze care are o concentrație periculoasă numai în apropierea pontonului, dar care

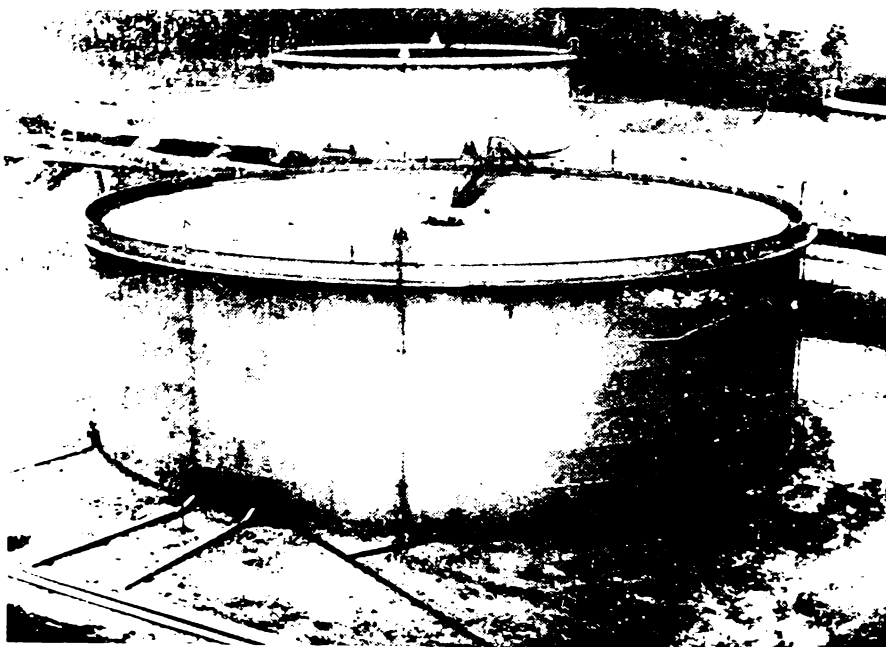


Fig. 1.5 Rezervorul de 30.000 m³ cu venton
flotant construit în Trarza.

totdeauna este suficient de îndepărtat de acoperișul fix.

Experiența exploatării acoperișurilor plutitoare, acumulată în ultimii ani, a confirmat eficiența folosirii lor și totodată a permis scoaterea în evidență a diferitelor elemente de construcție ale acestor acoperișuri care au nevoie de o îmbunătățire ulterioară. Practica construirii rezervoarelor permite împărțirea acoperișurilor plutitoare în trei tipuri principale : cu un singur strat, cu două straturi și combinate. Schemele diferitelor variante de soluții constructive pentru acoperișurile plutitoare sînt arătate în fig.1.6.

Cel mai simplu ca execuție constructivă este acoperișul disc cu un singur strat, sub formă de membrană metalică, cu pereții verticali dispuși după perimetrul. Rigiditatea marginilor se asigură cu ajutorul guseurilor. Acoperișurile disc în comparație cu alte tipuri de acoperișuri plutitoare sînt cel puțin sigure în exploatare. La apariția infiltrațiilor în asemenea acoperișuri, de exemplu datorate deteriorării etanșității îmbinărilor sudate, acestea se pot scufunda repede. Totuși, simplitatea construcției și consumul nu prea mare de

materiale la acoperișurile disc, le fac aplicabile la rezervoarele de diametre mici.

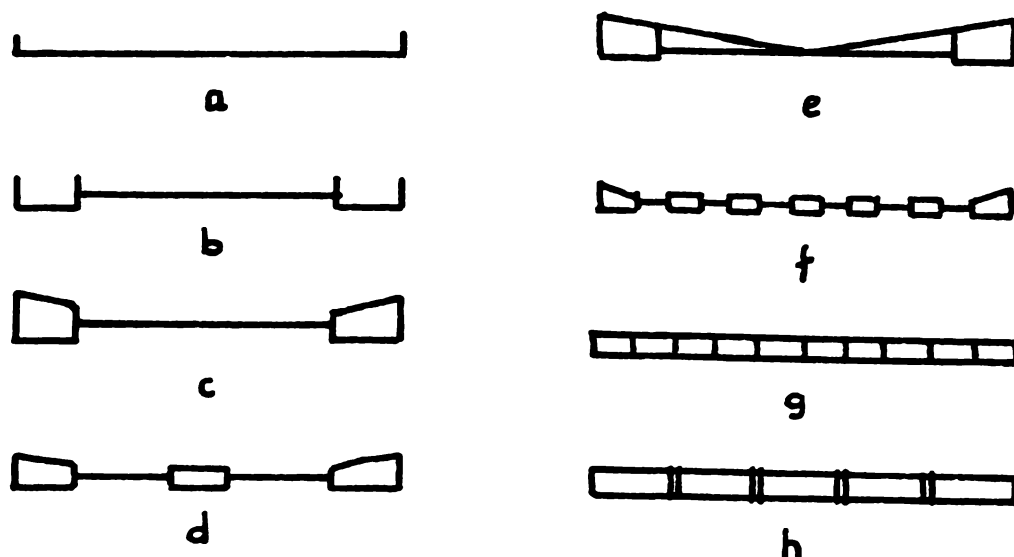


Fig. 1.6 Construcții de acoperișuri plutitoare .

- a) Acoperiș disc
- b) și c) Acoperiș cu membrană netedă și ponton inelar
- d) Acoperiș cu ponton inelar și central
- e) Acoperiș cu nervuri radiale
- f) Acoperiș cu flotoare
- g) și h) Acoperiș cu două straturi

Cea mai mare răspândire o au acoperișurile plutitoare cu un singur strat, cu membrană metalică dintr-o foaie subțire și cu pontoane-cutii inelare fixate pe perimetrul acesteia, de regulă, de tip închis. Acoperișurile acestea au o flotabilitate destul de mare. Pentru evacuarea precipitațiilor atmosferice, membrana acoperișului plutitor are o înclinare spre bazinul de apă al sistemului de evacuare a apei. Experiența exploatării arată că neajunsul cel mai mare al acoperișurilor plutitoare cu un strat este gradul lor crescut de deformare. De obicei, aceste acoperișuri la rezervoarele de diametre mari sînt supuse balansărilor ondulatorii provocate de vînt. În multe cazuri, pe suprafața membranei dintr-o foaie subțire, la aceste acoperișuri există denivelări, cu atît mai mari cu

cît metalul este mai subțire, ceea ce îngreunează îndepărtarea precipitațiilor atmosferice prin drenare. Apa care se menține pe acoperiș distruge stratul de vopsea, provocînd corozia metalului.

Din această privință sînt preferabile (în special pentru rezervoarele mari) acoperișurile cu nervuri radiale cu secțiunea închisă. Datorită împingerii lichidului de jos, în partea centrală a acestor acoperișuri se creează întinderea membranei care asigură scurgerea apei spre centru. Asemenea acoperișuri sînt montate la rezervoarele cu capacitatea de 100-105 mii m³ în Olanda, R.F.G., S.U.A. și alte țări. Neajunsurile unei asemenea soluții a acoperișurilor plutitoare sînt : o oarecare creștere a consumului de metal, lungimea cusăturilor sudate și în consecință mărirea manoperei de execuție. Totuși, autorii construcției consideră că creșterea consumului de metal se compensează prin avantajele menționate ale acestor acoperișuri.

Un anumit interes îl reprezintă construcțiile experimentale de acoperișuri plutitoare cu flotoare, montate la rezervoarele din S.U.A. Folosirea flotoarelor a permis reducerea dimensiunilor geometrice ale pontoanelor inelare. Prezența flotoarelor a asigurat poziția orizontală normală a acoperișului în cazul scufundării întregii părți centrale a acestuia. Totodată, trebuie menționat că un acoperiș care are flotoare este mai greu de realizat și prezența unui număr mare de flotoare duce la creșterea manoperei de execuție a acoperișului.

În unele țări au răspîndire diferite tipuri de acoperișuri plutitoare cu două straturi. Asemenea acoperișuri se compun din stratul de sus și cel de jos iar spațiul dintre ele este divizat în compartimente ermetice. Stratul de aer cuprins între aceste straturi, de obicei joacă un rol de izolație termică, protejează produsele petroliere împotriva încălzirii și evaporării intensive. În această privință, acoperișurile cu două straturi posedă calități de exploatare mai înalte și își mențin capacitatea de funcționare, practic în toate zonele climatice, la acțiunea sarcinilor verticale pînă la 2 kN/m². Asemenea acoperișuri au fost folosite în Franța, R.S.G. În ultimul caz acestea au fost formate din casete unificate cu

două straturi, îmbinate pe laturi una într-alta. Neajunsurile construcțiilor acoperișurilor plutitoare cu două straturi sînt volumul de metal extrem de mare și complexitatea montajului.

Compararea diferitelor soluții constructive ale acoperișurilor plutitoare demonstrează faptul că cel mai mic consum specific de metal este caracteristic pentru acoperișurile cu un singur strat. Acoperișurile cu două straturi sînt cu 25-30 % mai grele decît cele cu un singur strat, deci ele au în mod corespunzător un indice al lungimii rosturilor și al volumului de muncă pentru lucrările de montaj-sudură mai mare. Acoperișurile cu un singur strat cu nervuri radiale ocupă o poziție intermediară : comportarea în exploatare este mai bună decît a acoperișurilor cu un singur strat, dar indicii economici sînt mai mari decît a acoperișurilor cu două straturi.

4. Realizări deosebite în construcția de rezervoare cilindrice verticale.

Cel mai însemnat rezervor cu acoperișul plutant pentru păstrarea produselor petroliere a fost construit în Kuweit, în anul 1962. Rezervorul acesta are o capacitate de depozitare de 96195 m^3 , diametrul de 79,24 m și înălțimea de 19,5 m. Corpul este alcătuit din 8 virole de lățime 2,4 m. Fundul are grosimea de 6,3 mm iar mantaua de 6,3 mm pînă la 25 mm. Rezervorul s-a făcut din oțel de marca T-1 ($\sigma_f = 70 \text{ daN/mm}^2$, $\sigma_0 = 60 \text{ daN/mm}^2$). Pentru executarea acestui rezervor au fost folosite 1500 tone de metal.

În 1965, la baza petrolieră din portul Europoort, de lângă Rotterdam au fost date în exploatare patru rezervoare cu capace plutitor avînd fiecare, o capacitate de depozitare de 100.000 m^3 și servind pentru depozitarea-transit a țiteiului brut adus cu tancuri petroliere. Viteza de descărcare a tancurilor petroliere în rezervoare și a rezervoarelor în conductele ce alimentează rafinăriile este, în medie de $6042 \text{ m}^3/\text{oră}$.

Diametrul acestor rezervoare este de 76,2 m, iar înălțimea lor este de circa 22 m. Mantaua cilindrică a rezervoarelor este asamblată din 9 virole, fiecare virolă fiind executată

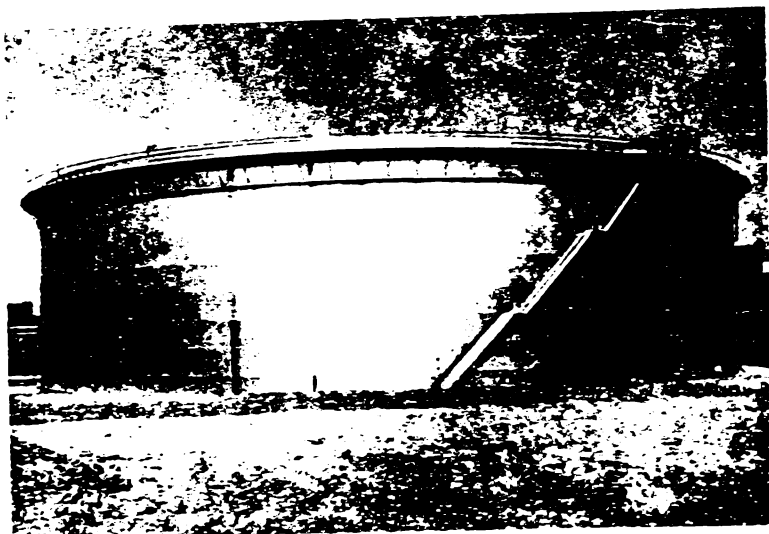


Fig. 1.7. Rezervorul cu conerisul flotan⁺
de capacitate 105.000 m³.

din 24 table cu lungimea de 9,98 m și lățimea de 2,44 m. Cusăturile sudate, orizontale și verticale, ale mantalei s-au executat pe o platformă de montaj, automat, în atmosferă de CO₂. Pentru cusăturile verticale s-au folosit două automate de sudură de tip nou. Fundul rezervorului s-a executat din table cu grosimea de 6 mm, lungimea de 10 m și lățimea de 2,1 m. Lăminările sudate ale fundului au fost prin suprapunere.

În 1967, în Venezuela, s-a dat în exploatare un rezervor cilindric vertical de tip deschis (fără capace) având o capacitate de depozitare de 149.300 m³, acesta fiind cel mai mare rezervor cilindric vertical din lume. Rezervorul, destinat depozitării șteiului și altor lichide combustibile, a fost construit în numai 3 luni, ceea ce constituie un record. La construirea acestui rezervor a fost folosită din plin experiența dobândită la construirea în Köln (R.F.G.) a unor rezervoare asemănătoare, însă de capacitate mai mică. Mantana rezervorului are șase virole, fiecare are înălțimea de 2440 mm. O virolă este realizată din 36 de table, greutatea unei table din virola inferioară fiind de 6,7 tone.

Până în prezent, multe rezervoare cu capace plutitoare de capacități 50...100 mii m³ s-au construit în Olanda, Japonia, RFG, SUA, Franța, URSS, RSC. Din cauză că rezervoare-

rele construite în prezent sînt proiectate cu dimensiunile mult mai mari decît în trecut, prin folosirea oțelurilor de înaltă rezistență, mantaua rezervorului devine mult mai subțire. Deci, trebuie să se țină seama de stabilitatea rezervorului atît în timpul execuției cît și a exploatării. Pentru preluarea sarcinilor date de acțiunea vîntului și pentru asigurarea unei rigidități spațiale suficiente la partea superioară a mantalei cilindrice se prevede un sistem de rigidizare, care servește și la susținerea platformei de serviciu. Rezolvarea acestei probleme, mai ales în zonele în care se află taifunul trebuie să fie studiată mai concret.

III.2. Rezervoare de alte forme

1. Rezervoare cilindrice orizontale

Pentru depozitele de petrol mici și pentru alte depozite de produse petroliere unde unele produse petroliere se păstrează în cantități mici, se întrebuintează rezervoarele cisternă orizontale. Avantajul lor principal constă în faptul că sînt transportabile și au posibilitatea de mărire a suprapresiunii exterioare, deci de înlăturare aproape completă a pierderii produselor volatile prin păstrare.

Cisternele se confecționează în cele mai multe cazuri în condiții de uzine și sînt trimise în stare finală la locul de instalare, ceea ce este deosebit de important în cazul acelor locuri în care nu este posibilă executarea lucrărilor de sudură și de montare. În URSS, diametrul acestor rezervoare nu depășește 3,25 m (conform cu gabaritul permis al oăilor ferate) în cazul special acest diametru poate atinge 3,6 - 3,8 m. Rezervoarele orizontale se confecționează cu lungimea 2 - 2,7 m și capacitatea de pînă la 200 m³.

Suprapresiunea interioară în rezervoarele orizontale de obicei variază de la 0 pînă la 25 daN/cm², vacuumul de la 0 - 1 daN/cm². Diametrul de la 1,2 - 4 m lungimea de la

2 - 20 m, grosimea pereților de la 3 - 36 mm, capacitatea de la 3 - 400 m³. Fundul rezervorului poate fi plan, conic, cilindric, sferic sau elipsoidal, conform cu suprapresiunea, diametrul rezervorului și condițiile tehnologice.

Trebuie avut în vedere că în ceea ce privește consumul de metal și prin urmare prețul pe m³ capacitate, rezervoarele orizontale sînt foarte neeconomice. Consumul de metal pentru 1 m³ de rezervor orizontal este de peste două ori mai mare decît consumul de metal pentru 1 m³ de capacitate a celui mai neeconomic rezervor vertical de 100 m³ și aproape de șase ori mai mare decît consumul pe m³ pentru rezervoarele verticale de capacitate mare.

2. Rezervoare sferice

Dintre rezervoarele care se utilizează la presiune înaltă, pot fi amintite rezervoarele sferice care sînt calculate pentru o presiune interioară de 2,5 ... 18 daN/cm² și de obicei, acestea sînt destinate păstrării gazelor lichefiate sau a fracțiunilor ușoare de benzină. În ultima perioadă au început să fie folosite frecvent pentru alimentarea cu apă a unităților agricole, rezervoare sferice cu capacități de 60...200 m³ montate pe piloni metalici tubulari ancorati cu cabluri. Avînd în vedere solicitările biaxiale mari precum și temperaturile scăzute la care pot lucra uneori în timpul exploatării, rezervoarele pentru depozitarea gazelor se execută din oțeluri slab aliate cu granulație fină sau din oțeluri aliate cu nichel cu tenacitate ridicată la temperaturi scăzute. Se evită astfel pericolul rupcrii fragile care s-a manifestat la rezervoarele de acest tip realizate din oțeluri cu tenacitate redusă.

Rezervoarele sferice pot fi realizate din table tăiate sub diferite forme. Tablele groase se deformează la cald cu prese speciale, pe cînd tablele mai subțiri se pot deforma și la rece.

Primele rezervoare sferice s-au realizat în SUA după primul război mondial. În ele se păstrează nu numai lichide inflamabile, ci și gaze lichefiate sub mare presiune.

În URSS de obicei s-au construit rezervoare sferice, cu capacitate de 600...8000 m³ și în SUA de 5000-10.000 m³.

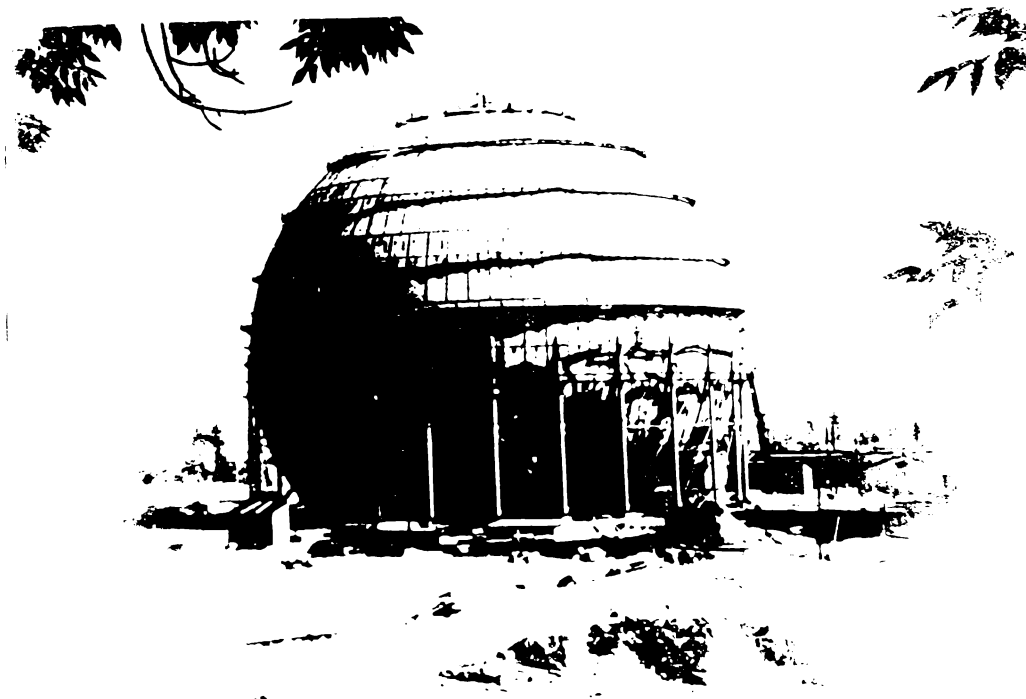


Fig.1.8 Rezervorul sferic construit în West Milton.

S-a construit în West Milton (SUA) un rezervor sferic, care pentru dimensiunile sale constituie un record de gen. Rezervorul sferic cu diametrul lui de 68,65 m, atinge astfel înălțimea unui bloc de 13 etaje. La fabricația sa au fost necesare 3850 tone de tablă metalică de 25 mm grosime. Acest rezervor este utilizat de Comisia Americană de energie atomică pentru încercarea utilajelor folosite în energia nucleară. Durata construcției acestui rezervor enorm n-a depășit 10 luni. Lungimea cusăturii folosite atinge cifra impresionantă de 8000 m.

3. Rezervoare sferoidale (în formă de picătură)

Tendința de a găsi o construcție de rezervor ale cărui elemente să aibă tensiuni mai mult sau mai puțin uniforme, în special tensiunile de întindere, a dus la ideea de a face învelișul rezervorului în formă de picătură de lichid care stă liber pe o suprafață.

Încercările făcute cu un înveliș elastic au dat prima confirmare a acestei teorii. Mai târziu, construcția rezervoarelor sferoidale e găsit aplicare practică. În primele proiecte de rezervoare sferoidale, condiția obligatorie era prevederea în interiorul lor a unor ferme speciale. Fermele se proiectau pentru evitarea turtirii rezervorului în cazul for-

măririi eventuale a unui vid înaintat când învelișul insuficient de rigid nu poate rezista la presiunea exterioară. Învelișul calculat pentru a lucra independent, nu s-a îmbinat cu ferme, în timpul montării rezervorului, între traverse și înveliș s-a păstrat intervalul din proiect. Rezervorul era calculat pentru o presiune interioară în spațiul de gaze de 0,4 atm. și un vid de 300 mm col. H₂O la o greutate specifică a produsului $\gamma = 0,76 \text{ T/m}^3$.

Calculul tehnologic a arătat că presiunea maximă a vaporilor în rezervor în condițiile cele mai defavorabile poate fi luată de 0,3 - 0,5 atm. Rezervoarele sferoidale se folosesc rațional pentru capacități de 2000 - 6000 m³ și un vacuum de 300 mm col. H₂O.

În URSS s-au făcut pînă în anul 1970, 5 rezervoare sferoidale. În SUA, Franța, rezervoarele sferoidale sînt mai răspîndite.

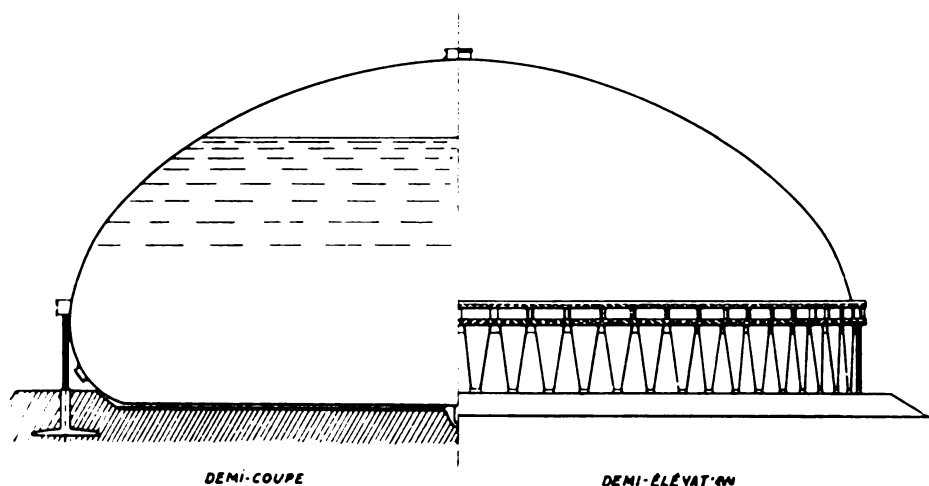


Fig. 6. — Réservoir « Caquot » aérien de 9 600 m³.

Fig. 1.9 Un rezervor sferoidal cu o capacitate de 9 600 m³

IV. MATERIALE FOLOSITE LA EXECUTIA CONSTRUCTIEI DE REZERVOARE

IV.1. Unele particularitati ale exploatarii rezervoarelor pentru produse petroliere

Condițiile cele mai grele pentru produsele petroliere sînt legate, printre altele și de acțiunea temperaturii, care variază în limite largi și contradictorii. În afară de aceasta, lungimea considerabilă a cusăturilor sudate, care în cazul rezervoarelor de mare capacitate ajunge la cîteva kilometri, și eventuala existență a unor defecte de sudare complică și mai mult condițiile de lucru ale rezervoarelor. O influență aparte asupra comportării în exploatare a rezervoarelor are tasarea neuniformă a terenului de fundație, mărima și gradul de neuniformitate al acesteia crescînd cu creșterea capacității de depozitare a rezervorului.

În cazul rezervoarelor cilindrice verticale de capacitate mare, construcția lor și condițiile de lucru sînt complicate și prin faptul că, pe înălțime, grosimea tablilor virolelor este variabilă, micșorîndu-se de la fundul rezervorului către capacul rezervorului. Din această cauză și din alte cauze (existența unor îmbinări sudate prin suprapunere, abaterii inițiale mari de la forma geometrică perfectă etc.), în mantaua cilindrică a rezervoarelor se regăsește o stare neuniformă de solicitare, căreia îi corespunde o stare neuniformă de eforturi unitare, diferită de cea teoretică, obținută prin aplicarea teoriei plășelor subțiri de revoluție. În plus, produsele petroliere înrăutățesc mult condițiile de lucru ale rezervoarelor metalice prin coroziune. Experiența practică a arătat că elementele cele mai puternic atacate de coroziune în cazul rezervoarelor cilindrice verticale sînt : fundul, capacul și virolele inferioare și superioare ale mantalei.

În practica construcției și exploatarii de rezervoare metalice sînt cunoscute numeroase cazuri de distrugere a unor cusături sudate ale mantalei și uneori chiar de distrugere completă a rezervorului. În aceste din urmă cazuri, cauzele distrugerii au fost, de regulă, aceleași : calitatea necorespun-

sătoare a îmbinărilor prin sudură de montaj, prezența unor defecte tehnologice în cusăturile sudate, folosirea de oțeluri de calitate necorespunzătoare sau pierderea stabilității rezervoarelor (mai ales în cazul rezervoarelor de mare capacitate).

Analiza statistică a datelor practice privind zvarierea sau distrugerea rezervoarelor cilindrice verticale, culese de-a lungul mai multor ani în SUA, URSS, Anglia și alte țări, conduce la următoarele concluzii : cele mai multe amorse de rupturi sub forma de crăpături sau microfisuri apar în cusăturile sudate în lunile de iarnă, în majoritate, microfisurile sau crăpăturile se formează în elementele din zona îmbinării fundului cu mantaua, adică în virolele inferioare ale mantalei, în pancul periferic al fundului și în inelul de întărire fundamentală. Aspectul crăpăturilor și microfisurilor este din cusăturile sudate cât și din metalul de bază arată că ruperea se produce fără deformare plastică prealabilă, deci este o rupere fragilă, de aici rezultă că formarea crăpăturilor sau microfisurilor este legată direct de înfruntărea proprietăților plastice ale oțelurilor cu scăderea temperaturii.

În zonele tropicale, de obicei nu se întâmplă scăderi ale temperaturii în timpul iernii, dar în anumite condiții de lucru se trece în domeniul instabilității, este deosebit de importantă luarea în considerare a influenței forței vântului. Această influență se pare că este hotărâtoare mai ales în zonele în care se află taifunul.

IV.2. Oțelurile folosite pentru rezervoare metalice

În prezent, în construcția de rezervoare se folosesc următoarele tipuri de oțeluri : oțel carbon obișnuit, oțeluri slab aliate de înaltă rezistență, oțeluri carbon tratate termic.

Împădurit, în SEA, s-a folosit oțelul carbon ASTM A 293, având limita de rupere $\sigma_{s_2} = 3850 \dots 4200 \text{ daN/cm}^2$ și limita de curgere $\sigma_0 = 2109 \text{ daN/cm}^2$, grosimea de tablă în aceste cazuri atingând valoarea $s = 50,8 \text{ mm}$. Au fost folosite de asemenea oțelurile carbon ASEM A7, A36 și A131, oțelul ASTM A36 având $\sigma_0 = 2531 \text{ daN/cm}^2$ și distingându-se

printr-o bună sudabilitate. Pentru rezervoarele puternic sollicitate s-au folosit însă oțelurile ASTM A442 și A212. Având o bună rezistență mecanică și sudabilitate, o bună rezistență la coroziunea factorilor atmosferici, oțelul slab aliat ASTM A441 a ajuns să fie larg folosit în construcția de rezervoare, alături de oțelurile slab aliate EX-TEN 42 și EX-TEN 50. În ultima vreme în practica construcției de rezervoare, din SUA s-a trecut la folosirea câtorva mărci de oțeluri carbon tratate termic, care se situează între oțelurile slab aliate de înaltă rezistență și oțelurile aliate tratate termic. Rezistența mecanică a oțelurilor aliate tratate termic, folosite în construcția de rezervoare, depășește de circa două ori rezistența mecanică a oțelurilor slab aliate și de circa trei ori pe cea a oțelurilor carbon de construcție. Standardul în vigoare în SUA, din 1964, API 650 prevede pentru construcția de rezervoare, folosirea oțelurilor carbon ASTM A7, A283 și A36 care au rezistența admisibilă $\sigma_a = 1476 \text{ daN/cm}^2$ și rezistența admisibilă în sudură $\sigma_{as} = 1253 \text{ daN/cm}^2$. În prezent, în SUA se lucrează la un nou standard care va prevedea și folosirea noilor oțeluri, cu rezistența mecanică ridicată, având caracteristicile: $\sigma_f = 3850 \dots 8050 \text{ daN/cm}^2$, $\sigma_o = 2100 \dots 7000 \text{ daN/cm}^2$, pentru table cu grosimi $s = 12,5 \dots 25 \text{ mm}$ și chiar mai mult.

În URSS, de obicei se folosesc oțelurile St.3, 15 K, St 4, 20 K. Pentru rezolvarea problemelor economiei de metale s-a trecut la introducerea pe scară largă în construcția de rezervoare a oțelurilor de înaltă rezistență cu conținut redus de carbon, având $\sigma_f = 7000 \text{ daN/cm}^2$. Pentru construcțiile sudate lucrând la temperaturi scăzute, din categoria cărora face parte și rezervoarele, se recomandă folosirea oțelurilor 09 G 2S, 09 G 2 SD, 10 G 2S (MK), 15 HSD 11 10 HSD, care au o bună comportare din punctul de vedere al rupei fragile. Se pot folosi de asemenea oțelurile 16 GS, 14 HGS și 15 GS care sînt recomandate și pentru temperaturi ceva mai ridicate. În același timp se apreciază că pentru o serie de construcții și mai ales pentru cele din tablă, de mare perspectivă sînt oțelurile bistrat (bimetalice) cu caracteristici mecanice și de rezistență la coroziune diferite.

Standardul german DIN 4119, care se referă la rezervoare pentru depozitarea țițeiului și a produselor petroliere limitează însă valorile σ_e ale oțelurilor (table) folosite în construcția de rezervoare la 3600 daN/cm^2 (St 52-3 conform DIN), această limitare fiind justificată de unii autori prin aceea că oțelurile mai rezistente se suiează mai prost. Normele în vigoare în RFG referitoare la construcția și exploatarea instalațiilor pentru depozitare, ca și alte reguli, norme și instrucțiuni privind tehnica securității la manipularea combustibililor petrolieri, construcția rezervoarelor, montarea și încercarea lor la rece, precizează la fel ca și DIN 4119 că, în cazul rezervoarelor cilindrice verticale de mare înălțime, pentru a se micșora grosimea virolelor inferioare, se folosesc oțeluri cu limita de curgere sporită. De exemplu, corpul unui rezervor de capacitate 105.000 m^3 făcut de firma Karl Speter din RFG a fost executat din oțel cu limita de curgere $\sigma_e = 3600 \text{ daN/cm}^2$ (pentru partea de jos) și $\sigma_e = 2800 \text{ daN/cm}^2$ (pentru partea de sus). De observat că limitarea introdusă în DIN 4119 a fost infirmată de rezultatele practicii industriale.

Pentru rezervoare de mare capacitate, în Olanda s-a folosit oțelul LONC-52 și în Japonia, oțelul Nelten-60 cu limita de curgere mai mare decât 5000 daN/cm^2 , grosimea cea mai mare este de 34 mm.

V. TENDINTELE ÎN CONSTRUCȚIA DE REZERVOARE

Dezvoltarea execuției construcției de rezervoare s-a făcut în principal, în următoarele direcții :

- Micșorarea la limită a pierderilor prin vaporizare,
- Reducerea costului construcției și a volumului de muncă necesar,
- Reducerea consumului specific de metal.

După prima direcție, tendințele în construcția de rezervoare, în general s-au făcut prin folosirea rezervoarelor cu capace plutitoare, prin folosirea ecranelor din aluminiu și din materiale plastice și a substanțelor cu activitate de suprafață aplicate pe suprafața liberă a produselor depozitate în rezervoare atmosferice cu capace fixe, prin folosirea

rezervoarelor cu presiune ridicată în spațiul de gaze, sau prin adoptarea de numeroase soluții noi privind captarea vaporilor de produse petroliere deposite, realizându-se sistemele de captare cu clăvitură de gaze și sistemele de echilibrare a spațiilor de gaze. În ceea ce privește rezervoarele cu capace plutitoare, din ultimii douăzeci de ani, acestea s-au extins pe scară largă, în variate forme constructive, cu sisteme de etanșare flexibile suficient de sigure. În SUA, Franța, RFG, Olanda rezervoarele cu capace plutitoare de mari capacități au o mare răspândire. În Japonia, toate rezervoarele verticale cu capacități mai mare decât 50.000 m^3 au acoperiș flotant.

Construcția rezervoarelor pentru produse petroliere cu capace plutitoare se perfecționează neînterupt, devenind din ce în ce mai economice, mai etanșe și mai sigure în exploatare.

În vederea micșorării pierderilor prin vaporizare se impune de asemenea experimentarea diferitelor forme de rezervoare de presiune ridicată : rezervoare cu capac sferic pleoștit, rezervoare cu capac sferic cu racordare, rezervoare cu capace sferoidale (de tip Ribo), rezervoare cilindrice orizontale, rezervoare de construcție specială sistem Gracer, denumite rezervoare cilindroidale, rezervoare sferoidale, rezervoare sferice etc. Aceste rezervoare pot suporta suprapresiuni de $0,1...25 \text{ daN/cm}^2$.

Realizarea celei de a doua tendințe în construcția de rezervoare se face prin creșterea considerabilă a capacității de depozitare a rezervoarelor individuale, aceasta apropiindu-se de 150.000 m^3 , prin înlocuirea rezervoarelor de construcție complicată cu rezervoare de construcție simplă, prin schimbarea, adaptarea și îmbunătățirea în mod sensibil a tehnicii combaterii incendiilor, în prezent fiind posibilă injectarea spumei la înălțimi de peste 18 m pentru o rază a rezervorului de peste 40 m, prin micșorarea distanței dintre două rezervoare alăturate, ajungându-se să se limiteze la numai jumătate din diametrul rezervorului celui mai mare.

Reducerea consumului specific de metal și a prețului de cost se realizează printr-o întreagă serie de măsuri. Micșorarea consumului de metal se poate face prin raționalizarea formelor constructive, înlocuirea tablelor obișnuite cu table on-

dulate la virola superioară a mantalei rezervoarelor cilindrice verticale (care are o grosime care, de regulă, nu rezultă din condiția de rezistență, ci din condiții de stabilitate sau din condiția asigurării unei anumite flexibilități limite admisibile). Utilizarea în construcția rezervoarelor a oțelurilor având rezistența sporită cu $\sigma_0 = 3500 \text{ daN/cm}^2$ în locul oțelului obișnuit, permite micșorarea greutateii rezervoarelor cu 10...20 % iar utilizarea oțelurilor de înaltă rezistență cu $\sigma_0 = 6000 \text{ daN/cm}^2$ poate conduce la o reducere a greutateii rezervoarelor cu 40...50 %.

După datele din SUA, utilizarea oțelurilor de înaltă rezistență în construcția de rezervoare cilindrice verticale dă posibilitatea reducerii costului lor cu 15...37 %.

Cercetările și realizările din ultimii ani au arătat însă că importante reduceri ale consumului de metal și însemnate economii se pot obține, în cazul rezervoarelor "de construcție complexă", aceasta însemnând folosirea de oțeluri diferite ca rezistență mecanică pentru diferite virole ale rezervoarelor, oțelul cu cea mai mare rezistență mecanică folosindu-se, evident, pentru virola de la baza mantalei cilindrice verticale. Rezistența mecanică ridicată a oțelurilor mărește și durata de serviciu a rezervoarelor și micșorează cheltuielile de exploatare. Cercetările din ultimii ani au arătat însă că cea mai mare economie de mijloace pentru rezervoarele cilindrice verticale rezultă în cazul folosirii de oțeluri de înaltă rezistență în combinație cu oțeluri carbon. Metoda aceasta duce la economii considerabile de materiale și la preț de cost mic, iar aceste economii sînt cu atât mai mari, cu cît diametrul rezervorului este mai mare.

În URSS, rezervoarele tipizate se fac prin metoda industrială de montare prin rulare. Pentru a face posibilă totuși montarea prin rulare a rezervoarelor de mare capacitate, este necesar ca grosimea de perete să nu depășească 14...16 mm. Rezultă deci că, în alternativa folosirii oțelurilor obișnuite și a adoptării unor grosimi de perete de maximum 16 mm, se impun rezolvări constructive speciale în vederea consolidării virolelor inferioare ale mantalei cilindrice. În prezent sînt cunoscute două astfel de rezolvări constructive : folosirea mantalelor cu perete bistrat (cu perete dublu) și folosirea mantalei cu perete precomprimat. Proiectele întocmite pentru rezervoarele de

30.000 m³, 40.000 m³ și 50.000 m³ cu manta cu perete dublu au arătat, în final că montajul acestor rezervoare nu pare a fi cu mult mai complicat decât montajul rezervoarelor de construcție obișnuită. Au fost puse în evidență totuși o serie de dezavantaje și anume : consumul specific de metal se reduce cu numai 10...11 % față de rezervoarele de construcție obișnuită. În spațiul dintre cele două straturi ale peretelui, spațiu neuniform și extrem de greu de controlat și de izolat, se poate semnala prezența coroziunii. În perețele interior pot apărea importante supraîncărcări locale, din cauza neuniformității repartizării deplasărilor sub sarcină pe înălțimea virolelor, respectiv a mantalei. Calculele au arătat că, pentru astfel de rezervoare, capacitatea nominală nu poate fi mai mare de 60.000...65.000 m³ întrucât în asemenea cazuri, ar fi necesară o excepțională creștere a grosimii ambelor straturi ale peretelui mantalei.

În cazul folosirii pretensionării sau a precomprimării, capacitatea portantă a elementelor construcției crește considerabil. Cea mai bună metodă de realizare a unei anumite stări de eforturi prelabile în perete corespunzătoare unei precomprimări radial axiale a mantalei cilindrice a rezervoarelor, s-a dovedit a fi înfășurarea spirală pe manta, în zona care interesează, a unui cablu de înaltă rezistență. În acest scop poate fi folosită mașina de înfășurat cablu destinată construcției rezervoarelor din beton armat. Pentru a preveni pierderea stabilității peretelui mantalei în timpul înfășurării cablului este necesar ca, în prealabil, în perete să se dezvolte eforturi de întindere corespunzătoare, acest lucru putându-se realiza prin umplere cu apă, pînă la o anumită înălțime a rezervorului.

B I B L I O G R A F I E

CAP. I

1. Belesav - Rezervoare cilindrice de oțel, de mare capacitate din semifabricate și rulouri. Montajnie i spetialnie raboti v stroitelstve. Nr.7, 1968, p.1-5.
2. x x x - Confecționarea și montarea unui rezervor experimental cu folosirea parțială a oțelului de înaltă rezistență. Montajnie i spetialnie raboti v stroitelstve. Nr.2, 1970, p.15-17.
3. x x x - Construction de reservoir stockage de grande capacite. Chaudrannerie-Tolerie, Juin, 1967.
4. x x x - Considerații tehnice și economice asupra dezvoltării recipientelor cu manta dublă. Wasserwirtschaft-Wassertechnik, RDG,10-1971.
5. x x x - Două rezervoare de 35.000 m³ de gaz natural lichefiat. Revue de d'aluminium et les application. Franța, Nr.2-1971.
6. Horton Harry - Tanks. Petroleum Review, Anglia, Iulie 1970.
7. Kuselevici B.M. - Rezervor de 30.000 m³ avind corpul executat din tole rulate. Montajnie i spetialnie raboti v stroitelstve. Nr.12, 1971, p.17-19.
8. Lagranges P. - Rezervor cu paretele o suprafață de revoluție în formă de ostenoidă. Genie civil, Franța, Nr.1-1972.
9. Lewis G.E. - Construcția rezervoarelor speciale pentru transportul fluidelor pe șosele. Welding and Metal Fabrication, Anglia, Iunie, 1971.

10. Leymonie C. - Alegerea materialelor pentru rezervoare de presiune. *Materiaux et Techniques*, Franța, Nr.3-1971.
11. Letnikov I.S.,
Pppovski B.V. - Construcția unor rezervoare mari pentru țitei în Japonia, RFG și Olanda. *Montajnie i spetialnie raboti v stritelstve URSS*, Nr.8-1968.
12. Melchare B.E. - Rezervoare cilindrice economice. *Constructional Review*, Australia, Nr.12 1968, p.20-23.
13. x x x - Nouveaux types de reservoir petroliers. *International Construction*. Nr.5-1968.
14. Rasvski G.V. - Despre forma geometrică a rezervoarelor cilindrice din oțel. *Montajnie i spetialnie raboti v stroitelstve*, URSS, Nr.7-1968, p.5-8.
15. x x x - Rezervor submarin pentru stocarea petrolului. *Acier*, Belgia, Nr.9-1971, p.348-353.
16. x x x - Rezervoare cilindrice cu fund plat pe fundație elastică supuse la presiuni importante. *Annales de Ponts et Chaussées*, Nr.9-1970.
17. Rodrigues G. - Rezervoare de acumulare și de transport al hidrocarburilor, gazelor lichefiate și a altor fluide. *Construction*, Franța, Nr.11-1972.
18. x x x - *Tii. R.F.G.*, Nr.5/1972, p.149-156.
19. x x x - Rezervoare pentru 100 milioane litri. *The cubbit magazine*, 1969, p.10-11.
20. Mateeson D. - Construcții metalice speciale. *București*, 1956.

21. Mateescu D. - Construcții metalice speciale. Ediția a II-a, București, 1962.
22. Pavel A. - Depozitarea produselor volatile. IDT, București, 1968.
23. Dumitrescu O. - Montajul prin sudare automată al rezervoarelor de mare capacitate cu capace flotant.
24. Dalben C.
Juncan H.
Varga Al. - Construcții metalice, București, 1976.
25. Ionescu T. - Transportul și depozitarea țițeiului, gazelor și produselor petroliere.

CAPITOLUL II

CALCULUL REZISTENȚEI REZERVORARELOR CILINDRICE

VERTICALE CU FUNDUL PLAT

I. ECUAȚIILE GENERALE ALE PLĂCILOR CURBE SUBȚIRI

I.1. Generalități

Dezvoltarea teoriei plăcilor curbe subțiri a fost legată inițial de dezvoltarea tehnicii. Primele studii privind plăcile curbe subțiri au fost inițiate în anul 1828 de Lamé și Clapeyron, privind suprafețele de rotație, solicitate în ipoteza de membrană. Abordarea generală a problemei aparține lui Aron în anul 1874 și lui Love în anul 1890, dar aceste teorii dezvoltate n-au fost puse încă în practică datorită conducerii la ecuațiile diferențiale cu derivate parțiale de ordin superior și constituirii dificultății din punct de vedere matematic. După anul 1910 încep să apară studii mai dezvoltate privind suprafețele de rotație. În anul 1922 unele experiențe pe cilindri deschiși permit dezvoltarea teoriei de membrană pentru acest tip de suprafețe. Dificultățile de soluționare de ordin matematic au silit pe constructori să se limiteze la forme și contururi simple și a determinat adoptarea unui model mai simplu decât cel al plăcii curbe subțiri introdus de Love. Astfel a apărut modelul de membrană, care s-a menținut o bună perioadă de timp datorită faptului că nu se cunoșteau soluții mai exacte.

Odată cu obținerea primei soluții în ipotezele teoriei plăcilor curbe subțiri, pentru placa cilindrică rezemată pe timpane și pe grinzii elastice, au fost observate mari discrepanțe față de rezultatele teoriei de membrană. Cunoașterea unei metode de calcul mai exacte pentru plăcile cilindrice circulare, a eliminat teoria de membrană la cilindru deschis.

Perioada după anul 1940 reprezintă o dezvoltare rapidă din multiple puncte de vedere ca : forme ale suprafeței

mediane și ale conturului, metode de calcul și execuție, materiale.

Au fost elaborate și teorii mai generale care iau în considerare neliniaritatea deformațiilor (deformații mari) sau neliniaritatea curbei caracteristice.

Literatura scrisă pentru plăcile curbe subțiri de formă oarecare cît și pentru cele cilindrice, este deosebit de abundentă și de variată. Analizînd teoriile generale existente /2/, se pot enumera două teorii generale adecvate și consistente : teoria dezvoltată de Lurie /25/ și independent de acesta de Byrne /3/ și teoria dezvoltată simultan și independent de Koiter /4/ și Sanders /5/.

Teoriile stabilite de Flügge /6/, Dischinger /7/, pentru cilindrul circular este un caz particular al teoriei Lurie-Byrne.

Barta /8/ a generalizat criteriul lui Koiter și prin aplicarea judicioasă a criteriului a obținut o teorie adecvată și consistentă pentru plăcile curbe de formă oarecare mai simplă decît cele două arătate mai sus. Această teorie particularizată la cilindru dă teoria stabilită anterior de Morley /9/.

Teoria bine cunoscută și mult folosită a lui Marguerite /10/, Vlasov /11/ este o aproximație foarte utilă dar numai în unele cazuri. Teoria aceasta aplicată la cilindru se datorește lui Donnell /12/.

În cele ce urmează s-a luat ca bază pentru discuții, teoria lui Flügge, deoarece aceasta fiind cea mai veche, se consideră că este bine cunoscută.

I.2. Definiții și ipoteze simplificatoare asupra materialului și asupra modului de lucru al plăcii curbe subțiri.

O placă curbă se consideră subțire, atunci cînd grosimea plăcii este considerată mică în raport cu celelalte dimensiuni ale suprafeței precum și razele de curbură ale acesteia. Orientativ, se poate indica după Novojilov V.V./13/ ca valoare limită a aplicabilității teoriei de placă curbă subțire, raportul maxim (t/r) 1:20.

Ipoteze de calcul :

- Materialul este continuu, omogen și izotrop.
- Materialul lucrează numai în stadiul elastic. Pentru solicitările în regim elastic se consideră că între eforturile unitare și deformațiile specifice există o relație liniară, după legea lui Hooke iar modulul de elasticitate este același la întindere și la compresiune.
- Deformațiile elastice sînt mici în raport cu grosimea plăcii astfel încît ecuațiile de echilibru mecanic se scriu pentru starea deformată la fel ca pentru cea nedeformată (la probleme de stabilitate această ipoteză nu mai este valabilă).
- Punctele de pe placă, situate inițial pe o dreaptă normală pe suprafața mediană a plăcii, rămîn în continuare situate pe o normală la suprafața mediană a plăcii deformată. Prin această ipoteză a lui Kirchhoff-Löve problema tridimensională este redusă la o problemă plană.
- Eforturile normale după direcția normală a suprafeței mediane a plăcii pot fi neglijate.

I.3. Notatii

- x, y, z - Coordonate carteziene
- r, φ - Coordonate polare
- r - Raza de curbură a plăcii
- a - Raza rezervorului
- h - Grosimea plăcii
- p - Presiunea
- q - Intensitatea sarcinii
- $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z$ - Componentele normale ale efortului total, paralele cu axele x, y și z .
- σ_r - Efortul (unitar) radial în coordonate polare
- τ_{rx}, τ_{ry} - Eforturile unitare tangențiale calculate
- u, v, w - Componentele deplasării

- $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ - Deformația axială, tangențială, radială
adimensională
- $\bar{x} = \frac{x}{a}$ - Coordonata axială adimensională
- ε - Alungirea specifică
- $\varepsilon_x, \varepsilon_y$ - Alungirea specifică după generatoare, respec-
tiv directoare.
- γ_{xy} - Lunecare specifică
- χ_x, χ_y - Variațiile curburilor normale în lungul
axelor x , respectiv
- χ_{xy} - Variația curburii prin torsiune
- E - Modulul de elasticitate la întindere și la
compresiune
- G - Modulul de elasticitate la forfecare
- μ - Coeficientul lui Poisson
- V - Energia de deformație
- D - Modulul de rigiditate axială
- K - Modulul de rigiditate la încovoiere
- X, Y, Z - Componentele intensității sarcinii exterioare
pe placă, paralele cu axele x, y, z
- N_x, N_y - Eforturile normale, pe unitatea de lungime din
teoria de încovoiere.
- N_{xy}, N_{yx} - Eforturile de lunecare din teoria de încovoiere
- M_x, M_y - Momentele încovoietoare, pe unitatea de lungime,
în sensul generatoarei, respectiv a curbei di-
rectoare.
- M_{xy}, M_{yx} - Momentele de răsucire pe unitatea de lungime,
în sensul generatoarei, respectiv a curbei
directoare.

Q_x, Q_y - Forțele tăietoare pe unitatea de lungime.
 $\bar{N}_x, \bar{N}_y, \bar{N}_{xy}, \bar{Q}_x, \bar{Q}_y$ - Rezultatele forțelor adimensionale
 $\bar{M}_x, \bar{M}_y, \bar{M}_{xy}$ - Momentele adimensionale respective

I.4. Relațiile de bază în teoria plăcilor cilindrice circulare

I.4.1. Definiția forțelor și momentelor pe unitatea de lungime

La studiul unei plăci cilindrice (Fig.II.1) vom admite că generatoarea plăcii este orizontală și paralelă cu axa x. Un element de placă este separat prin două generatoare adiacente și două secțiuni perpendiculare pe axa x, iar poziția sa este definită de coordonata x și unghiul φ . Pe suprafețele acestui element apar eforturi unitare de mărime și direcție necunoscute, care se descompun după axele de coordonate în eforturi unitare normale și tangențiale (Fig.II.1) care se notează cu simbolurile :

$$\sigma_x, \sigma_y, \tau_{xy} = \tau_{yx}, \tau_{xz}, \tau_{yz}$$

Eforturile normale :

$$N_x = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_x \left(1 - \frac{z}{R}\right) dz \quad N_y = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_y dz \quad (a)$$

Eforturile de alunecare :

$$N_{xy} = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{xy} \left(1 - \frac{z}{R}\right) dz \quad N_{yx} = \int_{-h/2}^{h/2} \tau_{yx} dz \quad (b)$$

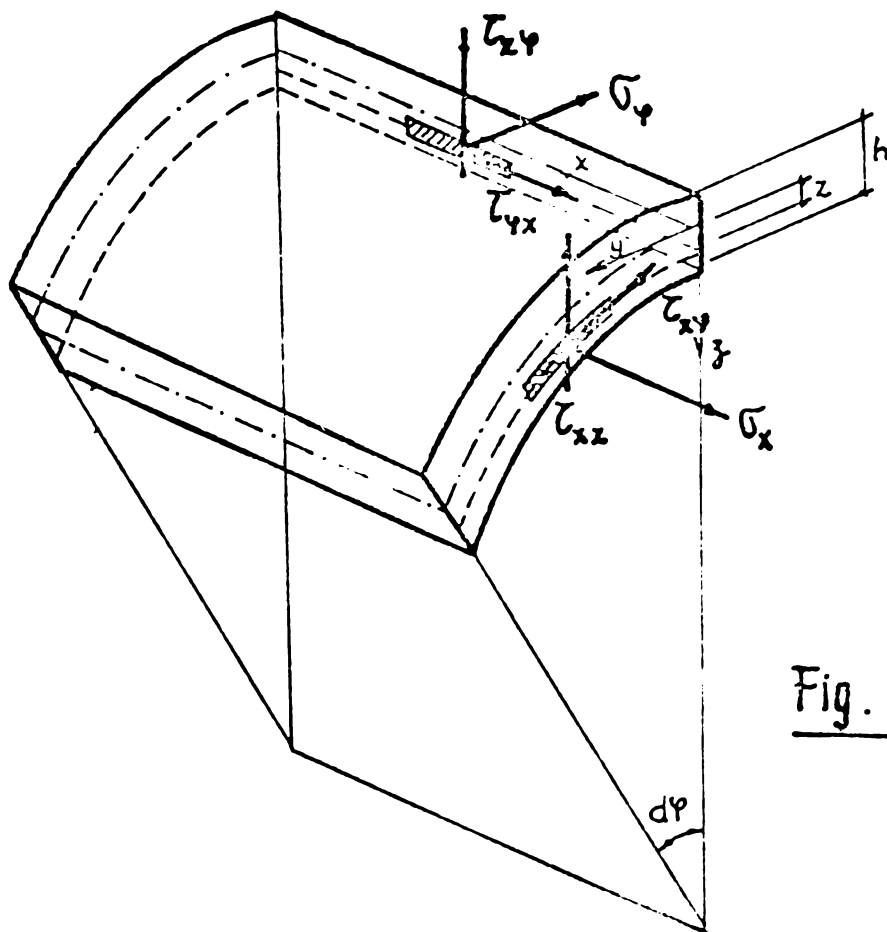


Fig. II.1

Forțele tăietoare :

$$Q_x = \int_{-h/2}^{h/2} \tau_{xz} \left(1 - \frac{z}{r}\right) dz \quad Q_\phi = \int_{-h/2}^{h/2} \tau_{\phi z} dz \quad (c)$$

Momentele încovoietoare :

$$M_x = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_x \cdot z \left(1 - \frac{z}{r}\right) dz \quad M_\phi = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_\phi \cdot z \cdot dz \quad (d)$$

Momentele de torsiune :

$$M_{x\phi} = \int_{-h/2}^{h/2} \tau_{x\phi} \cdot z \left(1 - \frac{z}{r}\right) dz \quad M_{\phi x} = \int_{-h/2}^{h/2} \tau_{\phi x} \cdot z \cdot dz \quad (e)$$

I.4.2. Ecuațiile de echilibru

Pentru stabilirea ecuațiilor de echilibru, vom considera un element ca în Fig.II.2.

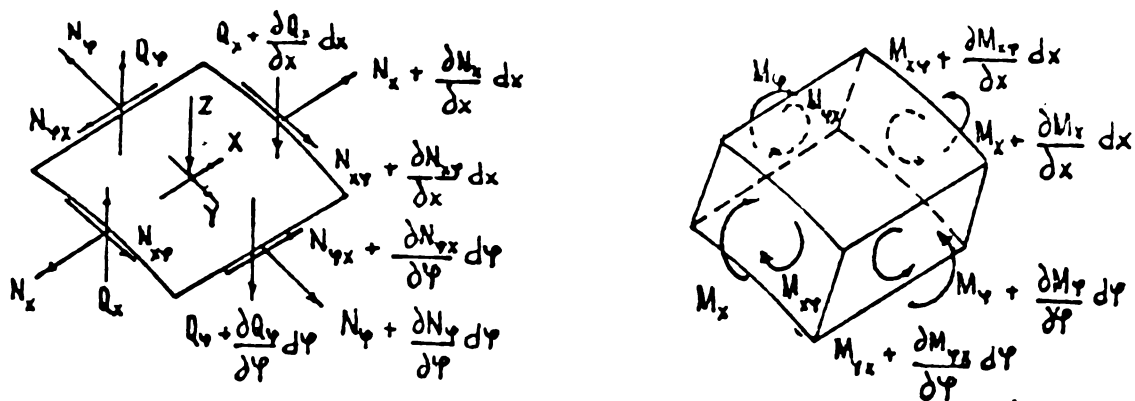


Fig.II.2 : Echilibrul unui element de placa subțire cilindrică

Cele șase ecuații de echilibru se scriu astfel :

$$\frac{\partial N_x}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial N_{\varphi x}}{\partial \varphi} + X = 0 \quad (I-2a)$$

$$\frac{\partial N_{x\varphi}}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial N_\varphi}{\partial \varphi} - \frac{N_\varphi}{r} + Y = 0 \quad (I-2b)$$

$$\frac{N_\varphi}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial Q_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial Q_x}{\partial x} + Z = 0 \quad (I-2c)$$

$$\frac{\partial M_x}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial M_{\varphi x}}{\partial \varphi} - M_x = 0 \quad (I-2d)$$

$$\frac{\partial M_{x\varphi}}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial M_{\varphi}}{\partial \varphi} - q_{\varphi} = 0 \quad (1.2e)$$

$$M_{\varphi x} - r \cdot (M_{\varphi x} - M_{x\varphi}) = 0 \quad (1.2f)$$

Convenția de semn

- Sarcina exterioară este considerată prin componentele X, Y, Z după direcția generatoarei, tangentă și normală la suprafața mediană, aplicate în centrul elementului considerat. Z este pozitiv către centrul de curbură.

- Eforturile și momentele se consideră pozitiv ca în fig.(II.2).

1.4.3. Ecuațiile de deformatii

Aici se folosesc relații după teoria pentru plăci subțiri având deformații mici.

Deformațiile suprafeței mediane :

- Lungirile specifice :

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \quad (1.3a)$$

$$\varepsilon_{\varphi} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} - w \right)$$

- Luncarea specifică :

$$\gamma_{\varphi x} = \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \varphi} \quad (1.3b)$$

- Variațiile curburilor normale

$$\chi_x = \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \quad (1.3c)$$

$$\chi_{\varphi} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial v}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2}$$

- Variația curburii prin torsiune :

$$\chi_{xy} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial w}{\partial x \partial \varphi} \right) \quad (I.3d)$$

- Deformațiile la cota z :

$$\varepsilon_x^{(z)} = \varepsilon_x - z \cdot (\chi_x) \quad (I.3e)$$

$$\varepsilon_\varphi^{(z)} = \varepsilon_\varphi - u \cdot \left(\chi_\varphi - \frac{\varepsilon_\varphi}{r} \right) \quad (I.3f)$$

$$\gamma_{xy}^{(z)} = \gamma_{xy} - z \cdot \left(2 \chi_{xy} - \frac{1}{r} \gamma_{xy} \right) \quad (I.3g)$$

1.4.4. Relațiile de elasticitate

Relațiile de elasticitate exprimând legătura dintre mărimile secționale (eforturi și momente) și deformații (deplasări), introduc modul de comportare al materialului. Eforturile unitare se exprimă, în funcție de deformațiile specifice la cota z, cu ajutorul relațiilor lui Hooke generalizate :

$$\sigma_x = \frac{E}{1-\mu^2} \left(\varepsilon_x^{(z)} + \mu \varepsilon_\varphi^{(z)} \right) \quad (I.4a)$$

$$\sigma_\varphi = \frac{E}{1-\mu^2} \left(\varepsilon_\varphi^{(z)} + \mu \varepsilon_x^{(z)} \right) \quad (I.4b)$$

$$\tau_{xy} = \frac{E}{2(1+\mu)} \gamma_{xy}^{(z)} \quad (I.4c)$$

Vom înlocui în (I.4) pe $\varepsilon_x^{(z)}$, $\varepsilon_\varphi^{(z)}$ și $\gamma_{xy}^{(z)}$ cu valorile (I.3) iar noile expresii ale eforturilor unitare σ_x , σ_φ , τ_{xy} le vom duce în (I.1) și vom integra în raport cu z.

Dacă se introduce notațiile :

$$D = \frac{Eh}{1-\mu^2} \quad - \text{Rigiditatea axială}$$

$$K = \frac{Eh^3}{12(1-\mu^2)} \quad - \text{Rigiditatea la încovoiere}$$

prin integrarea menționată mai sus se obțin următoarele relații dintre eforturi, momente și deformații specifice :

$$N_x = D(\epsilon_x + \mu\epsilon_y) + \frac{K}{r} \chi_x \quad (I.5a)$$

$$N_y = D(\epsilon_y + \mu\epsilon_x) + \frac{K}{r^2} (\epsilon_y - r\chi_y) \quad (I.5b)$$

$$N_{xy} = \frac{D(1-\mu)}{2} \gamma_{xy} + \frac{K(1-\mu)}{r \frac{r^2}{2}} \chi_{xy} \quad (I.5c)$$

$$N_{yx} = \frac{D(1-\mu)}{2} \gamma_{xy} + \frac{K}{r^2} \frac{(1-\mu)}{2} (\gamma_{xy} - r\chi_{xy}) \quad (I.5d)$$

$$M_x = -K(\chi_x + \mu\chi_y + \frac{1}{r} \epsilon_x) \quad (I.5e)$$

$$M_y = -K(\chi_y + \mu\chi_x - \frac{1}{r} \epsilon_y) \quad (I.5f)$$

$$M_{xy} = -K(1-\mu) \chi_{xy} \quad (I.5g)$$

$$M_{yx} = -K(1-\mu) \cdot (\chi_{xy} - \frac{\gamma_{xy}}{2r}) \quad (I.5h)$$

Expresiile eforturilor și momentelor în funcție de deplasări se obțin prin introducerea (I.3a-d) în (I.5) :

$$N_x = \frac{D}{r} \left(r \frac{\partial u}{\partial x} + \mu \frac{\partial v}{\partial \varphi} - \mu w \right) + \frac{K}{r} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \quad (1.6a)$$

$$N_\varphi = \frac{D}{r} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} - w + \mu \frac{r \partial u}{\partial x} \right) - \frac{K}{r^3} \left(w + \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} \right) \quad (1.6b)$$

$$N_{x\varphi} = \frac{D}{r} \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial \varphi} + \frac{r \partial v}{\partial x} \right) + \frac{K}{r^2} \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) \quad (1.6c)$$

$$M_{\varphi x} = \frac{D}{r} \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial \varphi} + \frac{r \partial v}{\partial x} \right) + \frac{K}{r^3} \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial \varphi} - \frac{r \partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) \quad (1.6d)$$

$$M_x = - \frac{K}{r^2} \left(r^2 \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \mu \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} + r \frac{\partial u}{\partial x} + \mu \frac{\partial v}{\partial \varphi} \right) \quad (1.6e)$$

$$M_\varphi = - \frac{K}{r^2} \left(w + \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} + \mu r^2 \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right) \quad (1.6f)$$

$$M_{x\varphi} = - \frac{K}{r} (1-\mu) \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) \quad (1.6g)$$

Relațiile de tipul (1.5), stabilite de diferiți autori, diferă prin termenii secundari, care au o influență foarte mică.

Koiter W.T. arată că, ținând seama de caracterul aproximativ al ipotezelor lui Kirchoff-Löve, luarea în considerare cât mai atentă a termenilor secundari este în cele mai multe cazuri de același ordin de mărime cu acela al erorilor implicate de ipotezele de bază și, în consecință, asemenea rafinări sînt fără importanță pentru teoria generală.

Neglijînd termenii secundari, relațiile de elasticitate (1.5) se simplifică după cum urmează :

$$N_{\mathbf{x}} = D(\varepsilon_{\mathbf{x}} + \mu \varepsilon_{\varphi}) \quad (I.7a)$$

$$N_{\varphi} = D(\varepsilon_{\varphi} + \mu \varepsilon_{\mathbf{x}}) \quad (I.7b)$$

$$N_{\mathbf{x}\varphi} = N_{\varphi\mathbf{x}} = D \frac{(1-\mu)}{2} \gamma_{\mathbf{x}\varphi} \quad (I.7c)$$

$$M_{\mathbf{x}} = -K(\chi_{\mathbf{x}} + \mu \chi_{\varphi}) \quad (I.7d)$$

$$M_{\varphi} = -K(\chi_{\varphi} + \mu \chi_{\mathbf{x}}) \quad (I.7e)$$

$$M_{\mathbf{x}\varphi} = M_{\varphi\mathbf{x}} = -K(1-\mu) \chi_{\mathbf{x}\varphi} \quad (I.7f)$$

Atunci, expresiile eforturilor și momentelor în funcție de deplasări devin :

$$N_{\mathbf{x}} = D \left[\frac{\partial u}{\partial \mathbf{x}} + \frac{\mu}{r} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} - w \right) \right] \quad (I.8a)$$

$$N_{\varphi} = D \left[\frac{1}{r} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} - w \right) + \mu \frac{\partial u}{\partial \mathbf{x}} \right] \quad (I.8b)$$

$$N_{\mathbf{x}\varphi} = N_{\varphi\mathbf{x}} = \frac{D(1-\mu)}{2} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \varphi} + \frac{\partial v}{\partial \mathbf{x}} \right) \quad (I.8c)$$

$$M_{\mathbf{x}} = -K \left[\frac{\partial^2 w}{\partial \mathbf{x}^2} + \frac{\mu}{r^2} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} \right) \right] \quad (I.8d)$$

$$M_{\varphi} = -K \left[\frac{1}{r^2} \left(\frac{\partial v}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} \right) + \frac{\partial^2 w}{\partial \mathbf{x}^2} \right] \quad (I.8e)$$

$$M_{\mathbf{x}\varphi} = M_{\varphi\mathbf{x}} = -\frac{K}{r} (1-\mu) \left(\frac{\partial v}{\partial \mathbf{x}} + \frac{\partial^2 w}{\partial \mathbf{x} \partial \varphi} \right) \quad (I.8f)$$

I.4.5. Ecuațiile diferențiale ale cilindrului circular în funcția de deplasări

Ecuațiile de echilibru (I.2a-f) și ecuațiile de elasticitate (I.6a-g) formează un sistem de 14 ecuații pentru calculul a 10 eforturi și 3 deplasări, deci în total 13 necunoscute. Ecuația suplimentară este numai formală întrucât dacă se înlocuiesc eforturile în ecuația (I.2f) se găsește o identitate.

Rezolvarea generală a problemei plăcilor subțiri cilindrice circulare presupune mai întâi reducerea sistemului de ecuații. Ca și în celelalte cazuri, au fost aplicate metoda deformațiilor, metoda forțelor și metoda mixtă.

Ecuațiile de bază din metoda deformațiilor decurg astfel : eliminând forțele tăietoare Q_x și Q_y în (I.2b) și (I.2c) prin (I.2d-e), introducând relațiile (I.6a-g) în (I.2a-c), primele trei ecuații de echilibru dau sistemul de bază dedus prima dată de Flugge W. :

$$r^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2}(1+\bar{k}) \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2} + \frac{1+\mu}{2} r \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \mu r \frac{\partial v}{\partial x} +$$

$$+ \bar{k} \left(r^3 \frac{\partial^3 w}{\partial x^3} - \frac{1-\mu}{2} r \frac{\partial^3 w}{\partial x \partial \varphi^2} \right) = - X \frac{r^2}{D} \quad (I.9a)$$

$$\frac{1+\mu}{2} r \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial \varphi} + \frac{\partial^2 v}{\partial \varphi^2} + \frac{1-\mu}{2}(1+\bar{k}) r^2 \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - \frac{\partial w}{\partial \varphi} +$$

$$+ \frac{3-\mu}{2} \bar{k} r^2 \frac{\partial^3 w}{\partial x^2 \partial \varphi} = - Y \frac{r^2}{D} \quad (I.9b)$$

$$- \mu r \frac{\partial u}{\partial x} + \bar{k} \left(r^3 \frac{\partial^3 u}{\partial x^3} - \frac{1-\mu}{2} r \frac{\partial^3 u}{\partial x \partial \varphi^2} \right) - \frac{\partial v}{\partial \varphi} + \frac{3-\mu}{2} \bar{k} r^2 \frac{\partial^3 v}{\partial x^2 \partial \varphi}$$

$$+ 1 + \bar{k} + 2\bar{k} \frac{\partial^2 w}{\partial \varphi^2} + \bar{k} \left(r^4 \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + 2r^2 \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial \varphi^2} + \frac{\partial^4 w}{\partial \varphi^4} \right) = Z \frac{r^2}{D}$$

(I.9c)

Aici se folosește notația :

$$\bar{k} = \frac{K}{D \cdot r^2} = \frac{h^2}{12r^2} \quad (I.10)$$

Dacă se folosesc relațiile de elasticitate simplificate în (I.8), atunci avem ecuațiile de bază simplificate, obținute de Donnel și Vlasov:

$$r^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2} + \frac{1+\mu}{2} r \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \mu r \frac{\partial v}{\partial x} = -X \frac{r^2}{D} \quad (I.11a)$$

$$\frac{1+\mu}{2} r \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial \varphi} + \frac{\partial^2 v}{\partial \varphi^2} + \frac{1-\mu}{2} r^2 \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - \frac{\partial w}{\partial \varphi} = -Y \frac{r^2}{D} \quad (I.11b)$$

$$-\mu r \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\partial v}{\partial \varphi} + w + \bar{k} \left(r^4 \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + 2r^2 \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial \varphi^2} + \frac{\partial^4 w}{\partial \varphi^4} \right) = Z \frac{r^2}{D} \quad (I.11c)$$

I.4.6. Reducerea sistemului de ecuații diferențiale la o singură ecuație diferențială.

Sistemul de ecuații diferențiale (I.9a-c) se poate reduce la o singură ecuație diferențială în w , dacă se exprimă deplasările u și v în funcție de w din ecuația (I.9a-b) și apoi acestea se introduc în ecuația (I.9c).

- Ecuația lui Flügge /2/ .

După teoria lui Flügge, partea omogenă a ecuației dominante are forma :

$$\nabla^4 (\nabla^2 + 1) w + 2(1-\mu)(w'''' - w^{VI} + w^{\dots}) + \alpha w^{IV} + \frac{IV}{k^2} = 0 \quad (I.12)$$

Aici s-au folosit notațiile :

$$k^2 = \frac{K}{Eh r^2} = \frac{h^2}{12(1-\mu) r^2}$$

$$\frac{\partial w}{\partial x} = \frac{1}{x} w' \quad \frac{\partial w}{\partial y} = w'$$

$$\nabla^2 = ()'' + ()'' \quad \nabla^4 = ()^{IV} + 2()'''' + ()''''$$

Coefficientul c adoptat a luat valori diferite depinzând de diferiți autori. După Flügge /6/, Lundgren /14/ și Hoff /15/ $c = -1$. După Dischinger /7/, Noe /16/ și Jakobsen /17/ și Jaeger-Chilver $c = 3(1-\mu^2)$. După Holland /18/, Morley /9/ și Kraus /20/ $c = 0$.

Ecuația lui Missel-Koiter-Sanders este identică cu ecuația lui Flügge considerând $c = -1$ și $\mu = 0$:

$$\nabla^4 (\nabla^2 + 1)^2 w + 2(w'''' - w^{VI} - w''''') - w^{IV} + \frac{w^{IV}}{k^2} = 0 \quad (I.13)$$

- Ecuația lui Morley /2/.

Morley consideră că primul termen al ecuației (I.13) este dominant și propune următoarea ecuație simplă:

$$\nabla^4 (\nabla^2 + 1)^2 w + w^{IV}/k^2 = \frac{k^3}{k} \nabla^4 z \quad (I.14)$$

După teoria simplificată se găsește:

- Ecuația lui Vlasov /21/

Admițând o serie de ipoteze simplificatoare, ecuația dominantă corespunzătoare teoriei lui Vlasov are forma:

$$w''''(w'' + w)^2 + w^{IV}/k^2 = \frac{k^3}{k} z'''' \quad (I.15)$$

- Ecuația lui Donnell /12/ :

$$\nabla^8 w + w^{IV}/k^2 = \frac{k^3}{k} \nabla^4 z \quad (I.16)$$

- Ecuația lui Schorer /22/ :

$$w^{(4)} + \frac{w^{IV}}{k^2} = \frac{r^3}{k} s^{(2)} \quad (I.17)$$

I.4.7. Rezolvarea generală a ecuațiilor diferențiale

Rezolvarea exactă a ecuației diferențiale este dificilă și de obicei se aplică procedeul separării variabilelor, care constă în dezvoltarea în serie a deplasărilor și încărcării într-o direcție. Ecuația diferențială se mai poate rezolva folosind dezvoltarea deplasărilor și încărcării în serie dublă Fourier. Din încercările experimentale se constată că această tehnică de calcul nu permite luarea în considerare a condițiilor reale de rezemare (condiții care diferă de cele folosite în dezvoltările în serie).

Rezolvarea ecuațiilor diferențiale se poate face prin metode numerice (diferențe finite, elemente finite etc.). În programarea problemelor de plăci curbe subțiri la calculatoarele electronice, poate fi mai avantajos să nu se reducă numărul ecuațiilor și al necunoscutelelor ci să se prefere să se lucreze cu un sistem de ecuații cu derivate parțiale, fiecare de ordinul întâi.

II. TEORIA REZERVOARELOR CILINDRICE VERTICALE CU FUNDUL PLAT

II.1. Rezervoare supuse la acțiunea presiunii unui lichid

II.1.1. Stabilirea ecuației diferențiale

În acest caz, încărcarea este simetrică în raport cu axa plăcii. Se poate trage concluzia, din condițiile de simetrie axială, că forțele tăietoare de membrană $N_{x\varphi} = N_{\varphi x}$ sînt nule și că forțele N_{φ} sînt constante de-a lungul circumferinței. În ceea ce privește forțele tăietoare transversale, numai forțele Q_x sînt diferite de zero. De asemenea

din motive de simetrie axială, momentele de răsucire $M_{x\varphi} = M_{\varphi x}$ sînt egale cu zero și momentele încovoietoare M_{φ} sînt constante de-a lungul circumferinței.

Din cele șase ecuații de echilibru ale elementului (I.2a-f) trei ecuații (I.2b), (I.2c), (I.2f) sînt satisfăcute identic. Ecuațiile de echilibru (I.2a-f) devin :

$$\frac{dN_x}{dx} = 0 \quad (II.1a)$$

$$r \frac{dQ_x}{dx} + N_x = -Z \cdot r \quad (II.1b)$$

(II.1)

$$\frac{dM_x}{dx} - Q_x = 0 \quad (II.1c)$$

Prima ecuație ne arată că forțele N_x sînt constante și le vom lua egale cu zero în cele ce urmează. Dacă sînt diferite de zero, atunci deformațiile și eforturile corespunzătoare acestor forțe constante pot fi ușor determinate și după aceea suprapuse eforturile și deformațiile produse de sarcinile transversale.

Tot din motive de simetrie axială, vom trage concluzia că deplasarea w după direcția circumferențială este egală cu zero. Ecuațiile de deformații (I.3a) devin :

$$\varepsilon_x = \frac{du}{dx} \quad \varepsilon_{\varphi} = -\frac{w}{r}$$

iar relațiile de elasticitate (I.7) dau :

$$N_x = D \cdot (\varepsilon_x + \mu \varepsilon_{\varphi}) = 0 \quad \text{de unde} \quad \varepsilon_x = -\mu \varepsilon_{\varphi}$$

$$M_{\varphi} = D \cdot (\varepsilon_{\varphi} + \mu \varepsilon_x) = E h \varepsilon_{\varphi} = -\frac{E h w}{r} \quad (a)$$

$$M_x = -K \frac{d^2 w}{dx^2} \quad (b) \quad M_{\varphi} = \mu K \frac{d^2 w}{dx^2}$$

Rigiditățile axiale și de încovoiere au expresiile :

$$D = \frac{bh^3}{1-\mu^2} \quad K = \frac{Eh^3}{12(1-\mu^2)}$$

Revenind la ecuațiile (II.1c) și eliminând Q_x din aceste ecuații, obținem :

$$\frac{d^2 M_x}{dx^2} + \frac{1}{r} M_x = -Z$$

de unde folosind ecuațiile (a) și (b), obținem :

$$\frac{d^2}{dx^2} \left(K \frac{d^2 w}{dx^2} \right) + \frac{Eh}{s^2} w = Z \quad (II.2)$$

Cînd grosimea rezervorului este constantă, ecuația (II.2) devine:

$$K \frac{d^4 w}{dx^4} + \frac{Eh}{s^2} w = Z$$

Aici a este diametrul rezervorului.

Folosind notația :

$$k^4 = \frac{Eh}{4a^2 K} = \frac{3(1-\mu^2)}{a^2 h^2}$$

avem :

$$\frac{d^4 w}{dx^4} + 4k^4 w = \frac{Z}{K} \quad (II.3)$$

Ecuația aceasta a fost obținută de Timoshenko [23].

Soluția generală a acestei ecuații (II.3) este :

$$w = e^{-kx} (C_1 \cos kx + C_2 \sin kx) + e^{kx} (C_3 \cos kx + C_4 \sin kx) + f(x) \quad (II.4)$$

unde $f(x)$ este soluția particulară a ecuației (II.3) iar $C_1 \dots C_4$ sînt constante de integrare care urmează să fie determinate pentru fiecare caz particular în parte din condițiile de

la capetele cilindrului. La explicitarea soluției ecuației (II.3) se clasifică cilindrii în scurți și lungi, în funcție de valoarea produsului kL respectiv al raportului L/\sqrt{ah} . (L este înălțimea rezervorului).

Calcululele numerice arată că, dacă cilindrul este scurt, condițiile de rezonanare la cele două margini trebuie considerate concomitent, în timp ce, dacă cilindrul este lung, perturbațiile de la o margine nu se propagă pînă la cealaltă margine, rezultînd astfel simplificări considerabile în relațiile de calcul.

Limita între cele două categorii de cilindri depinde de exactitatea dorită în calcule, în mod orientativ vom stabili următoarea împărțire /24/ :

- Cilindri scurți la care :

$$kL \leq 5 \quad \text{adică} \quad \frac{L}{\sqrt{ah}} \leq \frac{5}{\sqrt[4]{3(1-\mu^2)}} \quad (\approx 3,85)$$

- Cilindri lungi la care :

$$kL \geq 5 \quad \text{adică} \quad \frac{L}{\sqrt{ah}} \geq \frac{5}{\sqrt[4]{3(1-\mu^2)}} \quad (\approx 3,85)$$

Odată cunoscute săgețile w , celelalte necunoscute rezultă :

- Rotirea tangentei la generatoare :

$$\theta = \frac{dw}{dx} \quad (\text{II.4a})$$

- Efortul inelar :

$$N_{\varphi} = - \frac{Eh}{a} w \quad (\text{II.4b})$$

- Momentul încovoietor longitudinal :

$$M_x = - K \frac{d^2 w}{dx^2} \quad (\text{II.4c})$$

- Momentul încovoietor inelar :

$$M_{\varphi} = \mu M_x \quad (\text{II.4d})$$

- Forța tăietoare în direcția longitudinală :

$$Q_x = -K \frac{d^3 w}{dx^3} \quad (\text{II.4e})$$

II.1.2. Rezervorul de grosime constantă încastrat la partea inferioară

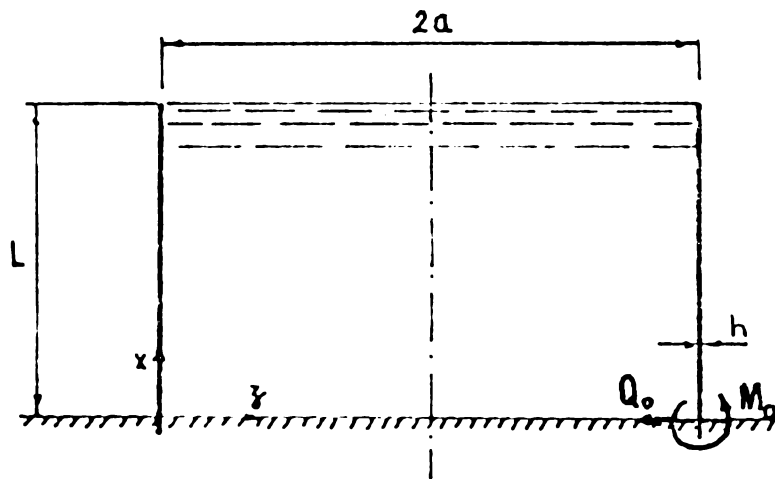


Fig. II.3

Sub acțiunea presiunii unui lichid, încărcarea Z are forma :

$$Z = -\gamma(L-x) \quad (\text{a})$$

unde γ este greutatea pentru o unitate de volum de lichid, ecuația (II.3) devine :

$$\frac{d^4 w}{dx^4} + 4k^4 w = -\frac{\gamma(L-x)}{K} \quad (\text{II.5})$$

O soluție particulară a acestei ecuații este :

$$w_1 = \frac{\gamma(L-x)}{4k^4 K} = -\frac{\gamma(L-x)a^2}{Eh} \quad (\text{b})$$

Această expresie reprezintă extinderea studiată a cilindrilor cu marginile libere supuse la acțiunea solicitărilor de încercuire. Introducând expresia (b) în locul lui $f(x)$ din expresia (II.4), obținem soluția completă pentru ecuația (II.5) :

$$w = e^{-kx} (C_1 \cos kx + C_2 \sin kx) + e^{kx} (C_3 \cos kx + C_4 \sin kx) + \frac{\gamma(L-x)a^2}{Eh}$$

În cele mai multe cazuri practice, grosimea peretelui rezervorului este mică în comparație cu raza cit și cu înălțimea L a acestuia și vom putea trata în consecință rezervorul ca fiind infinit lung. Constantele C_3 și C_4 vor fi atunci egale cu zero și vom obține :

$$w = e^{-kx} (C_1 \cos kx + C_2 \sin kx) - \frac{\gamma(L-x)a^2}{Eh} \quad (c)$$

Constantele C_1 și C_2 se pot obține din condițiile de margini. Admițându-se că marginea de jos a peretelui cilindric este încastreată într-o fundație absolut rigidă, condițiile de contur vor fi :

$$w|_{x=0} = C_1 - \frac{\gamma a^2 L}{Eh} = 0$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{dw}{dx} \right|_{x=0} &= \left[-kC_1 e^{-kx} (\cos kx + \sin kx) + \right. \\ &\quad \left. + kC_2 e^{-kx} (\cos kx - \sin kx) + \frac{\gamma a^2}{Eh} \right] \Big|_{x=0} = \\ &= k(C_2 - C_1) + \frac{\gamma a^2}{Eh} = 0 \end{aligned}$$

Din aceste ecuații obținem :

$$C_1 = \frac{\gamma a^2 L}{Eh} \quad ; \quad C_2 = \frac{\gamma a^2}{Eh} \left(L - \frac{1}{k} \right)$$

Expresia (c) devine atunci :

$$w = - \frac{\gamma a^2}{Eh} \left\{ L - x - e^{-kx} \left[L \cos kx + \left(L - \frac{1}{k} \right) \sin kx \right] \right\}$$

Din care folosind notațiile /23/ :

$$\Theta(kx) = e^{-kx} \cos kx$$

$$\xi(kx) = e^{-kx} \sin kx$$

Obținem :

$$w = - \frac{\gamma a^2 L}{Eh} \left[1 - \frac{x}{L} - \Theta(kx) - \left(1 - \frac{1}{kL} \right) \xi(kx) \right] \quad (d)$$

Valorile numerice ale funcțiilor $\Theta(kx)$, $\xi(kx)$ sînt date în tabele /23/. Deci din această expresie /23/ putem găsi ușor deplasările din orice punct al peretelui rezervorului.

Forța N_y în direcție circumferențială și momentul încovoietor vor fi :

$$N_y = - \frac{Eh w}{a} = \gamma a L \left[1 - \frac{x}{L} - \Theta(kx) - \left(1 - \frac{1}{kL} \right) \xi(kx) \right] \quad (e)$$

$$M_x = -k \frac{d^2 w}{dx^2} = \frac{\gamma a L k}{12(1-\mu^2)} \left[- \xi(kx) + \left(1 - \frac{1}{kL} \right) \Theta(kx) \right] \quad (f)$$

Momentul încovoietor are valoare maximă în dreptul fundului rezervorului, unde este egal cu :

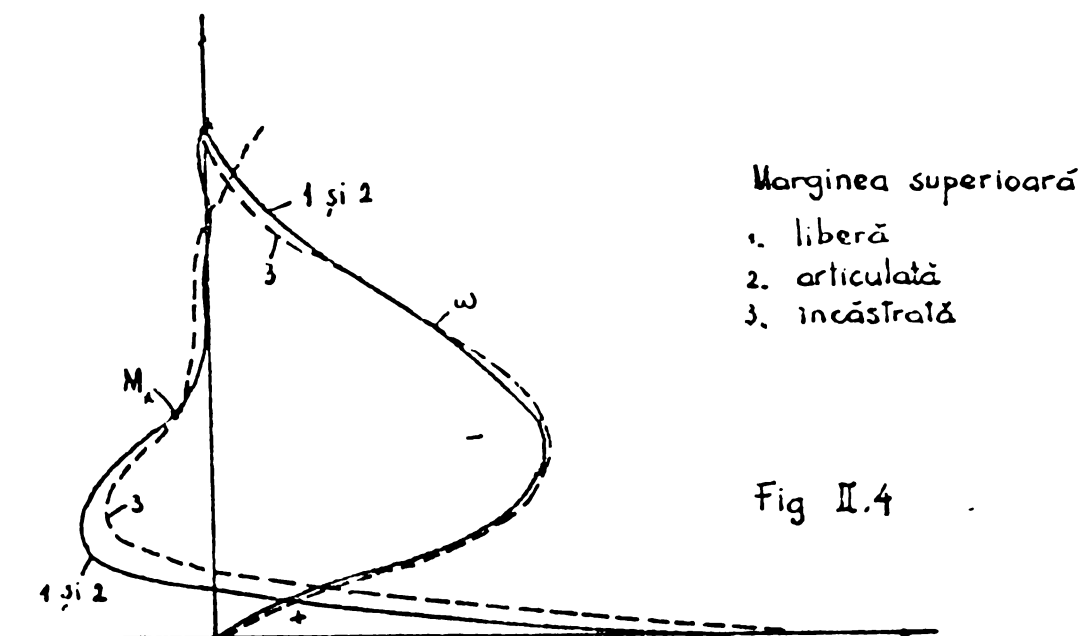
$$M_x|_{x=0} = M_0 = \left(1 - \frac{1}{kL} \right) \frac{\gamma a L k}{\sqrt{12(1-\mu^2)}} \quad (g)$$

Expresiile eforturilor și momentelor pot fi puse sub forma produsului dintre coeficientul numeric k_i și un factor dimensional /24/ :

$$H_y = k_1 \gamma aL$$

$$M_x = k_2 \gamma L^3$$

k_1, k_2 sînt date în tabele și depind de valorile lui x/L și $L^2/2ah$ /24/. Pentru a avea o imagine a influenței diferitelor condiții de rezemare se dau în fig.(II.4) diagramele de variație ale săgeților w și momentelor M_x pe înălțimea peretelui unui rezervor cilindric, produse de încărcarea cu apă /24/.



II.1.3. Rezervorul de grosime constantă încleștat în fundul sesat pe teren la partea inferioară și cu inel de rigidizare la partea superioară.

Soluția (II.6) formată din suma a două oscilații amortizate se simplifică în sensul că primul termen cu e^{kx} dispare pe măsură ce ne depărtăm de marginea superioară, iar termenul cu e^{-kx} dispare pe măsură ce ne depărtăm de marginea inferioară. Acțiunea forțelor radiale Q_0 și momentelor M_0 , exterioare, la marginea $x = 0$:

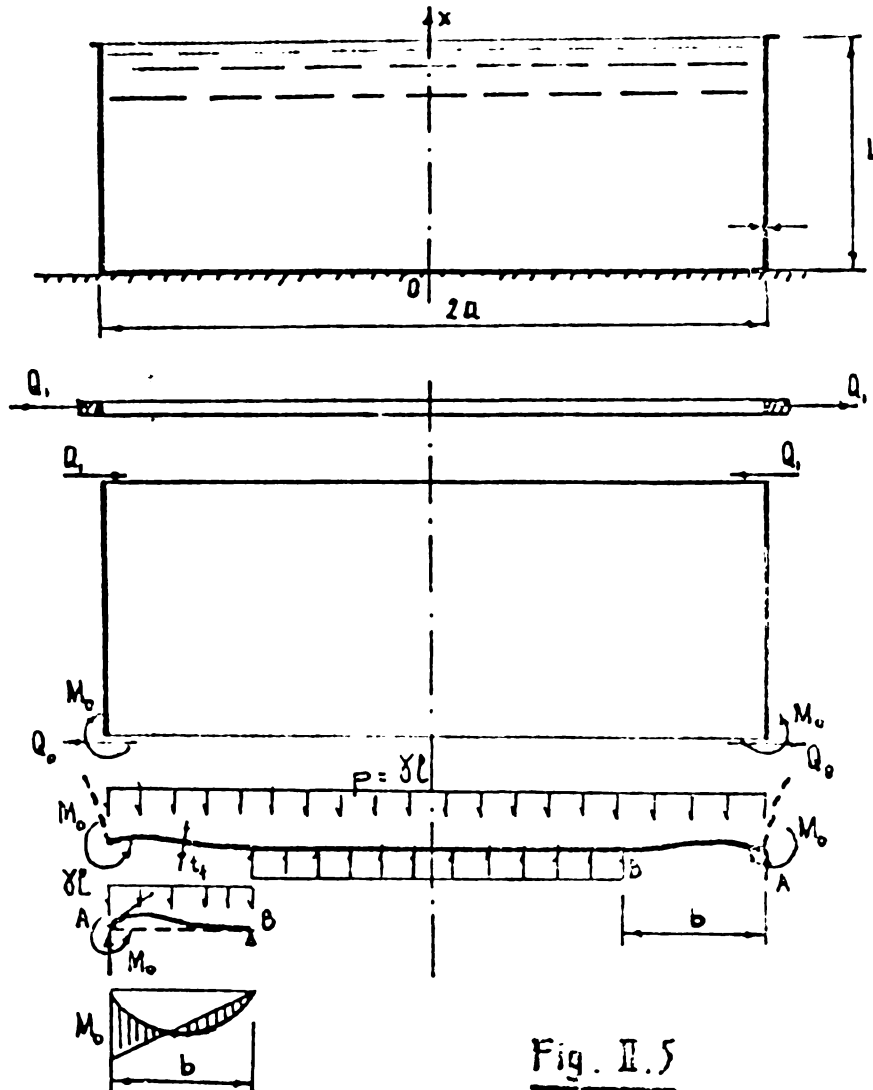


Fig. II.5

Din relația (II.6) avem :

$$w_{Q_0} M_0 = e^{-kx} (C_1 \cos kx + C_2 \sin kx)$$

Cele două constante C_1 și C_2 pot fi determinate din condițiile de la capătul solicitat, care condiții pot fi scrise după cum urmează : /23/

$$(M_x) \Big|_{x=0} = -K \frac{d^2 w}{dx^2} \Big|_{x=0} = M_0$$

$$(Q_x)_{x=0} = -K \frac{d^3 w}{dx^3} \Big|_{x=0} = Q_0$$

Obținem : $C_3 = -\frac{1}{2k^3 K} (Q_0 + kM_0)$; $C_4 = \frac{M_0}{2k^3 K}$

deci :

$$w_{Q_0 M_0} = \frac{e^{-kx}}{2k^3 K} [kM_0 (\sin kx - \cos kx) - Q_0 \cos kx]$$

$$w_{Q_0 M_0} \Big|_{x=0} = -\frac{1}{2k^3 K} (kM_0 + Q_0) \quad (II.7a)$$

$$\frac{dw_{Q_0 M_0}}{dx} \Big|_{x=0} = \frac{1}{2k^2 K} (2kM_0 + Q_0) \quad (II.7b)$$

Ațiunea forțelor radiale Q_1 , exterioare, la marginea $x = L$:

Din relația (II.6) avem :

$$w_{Q_1} = e^{kx} (C_3 \cos kx + C_4 \sin kx)$$

Din condițiile de margine, avem :

$$M_x \Big|_{x=L} = -K \frac{d^2 w}{dx^2} \Big|_{x=L} = 0$$

$$Q_x \Big|_{x=L} = -K \frac{d^3 w}{dx^3} \Big|_{x=L} = Q_1$$

Obținem :

$$C_3 = \frac{Q_1}{2k^3 K} \cos kL$$

$$C_4 = \frac{Q_1}{2Kk^3 e^{kL}} \sin kL$$

deci :

$$w_{Q_1} = \frac{e^{kx} Q_1}{2Kk^3 e^{kL}} (\cos kL \cos kx - \sin kL \sin kx)$$

Cu $x = L$ avem :

$$w_{Q_1}|_{x=L} = \frac{Q_1}{2Kk^3} ; \quad \frac{dw}{dx}|_{x=L} = \frac{Q_1}{2Kk^2} \quad (II.8a,b)$$

Cu $x = 0$ avem :

$$w_{Q_1}|_{x=0} = \frac{Q_1}{2Kk^3} e^{-kL} \cos kL \quad (II.9a)$$

$$\frac{dw}{dx}|_{x=0} = \frac{Q_1}{2Kk^2} e^{-kL} (\sin kL + \cos kL) \quad (II.9b)$$

$$M_{Q_1} = -K \frac{d^2 w}{dx^2} = -\frac{Q_1}{k e^{kL}} e^{kx} (\sin kL \cos kx - \cos kL \sin kx)$$

$$Q_{Q_1} = -K \frac{d^3 w}{dx^3} = -\frac{Q_1}{e^{kL}} e^{kx} [(\sin kL - \cos kL) \cos kx - \\ - (\sin kL + \cos kL) \sin kx]$$

La partea inferioară, se pot scrie următoarele condiții :

$$w_0 + w_{M_0 Q_0} + w_{Q_1} - u = 0 \quad (II.10a)$$

$$\frac{dw_0}{dx} + \frac{dw_{M_0 Q_0}}{dx} + \frac{dw_{Q_1}}{dx} - \alpha = 0 \quad (II.10b)$$

unde : w_0 , $w_{M_0 Q_0}$, w_{Q_1} reprezintă deplasările după direcția normalei la pișcă, în secțiunea de prindere a peretelui, în stadiul de membrană, din acțiunea forței Q_0 și momentului M_0 și din forța Q_1 .

u : reprezintă deformația radială a fundului rezervorului din acțiunea forței Q_0 și este egală cu :

$$u = a \cdot \varepsilon_a = \frac{a(1-\mu) Q_0}{Et_f}$$

t_f : grosimea tablelor fundului,

α : reprezintă unghiul tangentei, față de orizontală la suprafața deformată a fundului.

După Mateescu Dan /1/ pentru simplificare, acest unghi poate fi luat egal cu acela al unei grinzi cu momentul de inerție :

$$J = \frac{t_f^3}{12(1-\mu^2)}$$

cu deschiderea b , încărcată cu o sarcină uniformă repartizată p și un moment M_0 în reazemul A, iar în reazemul B tangenta la fibra deformată fiind orizontală (Fig.II.2).

Din aceste condiții de rezemare și încărcare rezultă :

$$b = 2 \sqrt{\frac{M_0}{p}} \quad ; \quad \alpha = - \frac{4(1-\mu^2)}{E \cdot t_f^3} \sqrt{\frac{M_0^3}{p}}$$

Deci condițiile (II.10a), (II.10b) se pot scrie astfel :

$$-\frac{\gamma a^2}{Eh} - \frac{M_0}{2Kk^2} - \frac{Q_0}{2Kk^3} + \frac{Q_1}{2Kk^3} e^{-kL} \cos kL - \frac{a}{Et_f} (1-\mu) Q_0 = 0 \quad (II.11a)$$

$$\frac{\gamma a^2}{Eh} + \frac{M_0}{Kk} + \frac{Q_0}{2Kk^2} + \frac{Q_1}{2Kk^2} e^{-kL} (\sin kL + \cos kL) + \frac{4(1-\mu^2)}{E \cdot t_f^3} \sqrt{\frac{M_0^3}{p}} = 0 \quad (II.11b)$$

La partea superioară, se poate scrie următoarea condiție :

$$w_{M_0 Q_0}^s + w_{Q_1}^s - v = 0 \quad (\text{II.12})$$

unde :

$w_{M_0 Q_0}^s$, $w_{Q_1}^s$ - reprezintă deplasările după direcția normalei la pînă, la partea superioară din acțiunile forței Q_0 și momentului M_0 , și din forța Q_1 .

v - reprezintă deformația radială a inelului de rigidizare din acțiunea forței Q_1 și este egală cu :

$$v = - \frac{a^2}{EA} Q_1$$

A - aria secțiunii inelului de rigidizare.

Deci condiția (II.12) se poate scrie astfel :

$$\begin{aligned} & \frac{-kL}{2k^3} \left[kM_0(\sin kL - \cos kL) - Q_0 \cos kL \right] + \\ & + \frac{Q_1}{2k^3} + \frac{a^2}{EA} Q_1 = 0 \end{aligned} \quad (\text{II.13})$$

Ecuațiile (II.11a), (II.12b), (II.13) formează un sistem de trei ecuații cu trei necunoscute M_0 , Q_0 , Q_1 . După ce s-au determinat M_0 , Q_0 , Q_1 , deplasările, forța N_φ în direcție circumferențială și momentul ineroiector se pot găsi din expresiile următoare :

$$\begin{aligned} w = & - \frac{\gamma(L-x)a^2}{EA} + \frac{e^{-kx}}{2k^3} \left[kM_0(\sin kx - \cos kx) - Q_0 \cos kx \right] \\ & + \frac{e^{-kx} Q_1}{2k^3} (\cos kL \cos kx + \sin kL \sin kx) \end{aligned} \quad (\text{II.14})$$

$$\begin{aligned} N_\varphi = & - \frac{Eh}{a} w = - \gamma(L-x)a - \frac{Eh e^{-kx}}{2k^3} \left[kM_0(\sin kx - \cos kx) - \right. \\ & \left. - Q_0 \cos kx \right] - \frac{Eh e^{-kx} Q_1}{2k^3} (\cos kL \cos kx + \sin kL \sin kx) \end{aligned} \quad (\text{II.15})$$

$$M_x = \frac{1}{2k} \left[2kd_0 e^{-kx} (\cos kx + \sin kx) + 2Q_0 e^{-kx} \sin kx \right] -$$

$$- \frac{Q_1}{ke^{kL}} e^{kx} (\sin kL \cos kx - \cos kL \sin kx) \quad (II.16)$$

$$Q_x = -e^{-kx} \left[2kd_0 \sin kx - Q_0 (\cos kx - \sin kx) \right] -$$

$$- \frac{Q_1}{e^{kL}} e^{kx} \left[(\sin kL - \cos kL) \cos kx - (\sin kL + \cos kL) \sin kx \right]$$

(II.17)

Procedeul calculului rezervoarelor de grosimea constantă încastrat în fundul aşezat pe teren la partea inferioară și cu inel de rigidizare la partea superioară este programat de autorul în limbaj FORTRAN pentru calculatorul FELLIX-256 (Programul REZER 2)

Schema logică a programului REZER 2 se prezintă în Fig.(II.6).

II.1.4. Rezervoarele metalice cu tole de grosimi diferite, încastrat la partea inferioară.

În construcția rezervoarelor metalice se folosesc tole de grosimi diferite, așa cum se arată în Fig.(II.7). Aplicând soluția particulară a ecuației (II.3) pentru fiecare porțiune de grosime constantă, vom găsi că diferențele de grosime dau naștere la discontinuități pentru deplasările w_1 de-a lungul joantelor m_1 și n_1 . Aceste discontinuități, împreună cu deplasările de la fundul rezervorului AB, pot fi înlăturate aplicând în dreptul acestora niște momente și forțe tăietoare. În prezent, se realizează rezervoare metalice cu capacitate foarte mare, diametrul rezervoarelor crește mult în comparație cu înălțimea lor, atunci trebuie să fie aplicată fiecărei părți de rezervor soluția generală cu patru constante de integrare. O metodă aproximativă pentru rezolvarea acestei probleme a fost dată de Burge C /26/ și a fost aplicată de Girkmann /27/.

Aici, autorul a elaborat în mod concret o metodă pentru rezolvarea acestei probleme cu ajutorul calculatorului electronic.

START

Declară dimensiunea
tabloului de variabile

Funcții formula

$L, \mu, a, t_f, A, \gamma, E, h$

$$K = Eh^3/12(1-\mu^2)$$
$$k = \sqrt[4]{3(1-\mu^2)/a^2h^2}$$

$$a_{11} = -1/2Kk^3 + a(1-\mu)/Et_f \quad c_1 = \gamma a^2L/Eh$$
$$a_{12} = (1/2Kk^3)e^{-kL} \cos kL \quad c_2 = 0$$
$$a_{21} = (-1/2Kk^3) e^{-kL} \cos kL \quad b_1 = 1/2Kk^2$$
$$a_{22} = 1/2Kk^3 + a^2/LA \quad b_2 = -e^{kL}(\sin kL - \cos kL)/2Kk^2$$

Rezolvarea sistemului de ecuații

$$XB = (a_{12} - a_{22}a_{11}/a_{21}) \quad AR2 = c_1/XB$$

$$BR2 = (b_1 - b_2a_{11}/a_{21})/XB \quad AR1 = -a_{22}AR2/a_{21}$$

$$BR1 = b_2/a_{21} - a_{22} BR2/a_{21}$$

$$aX_0^{3/2} + bX_0 + c = 0$$

$$\Delta = b^2 - 4ac$$

(2)

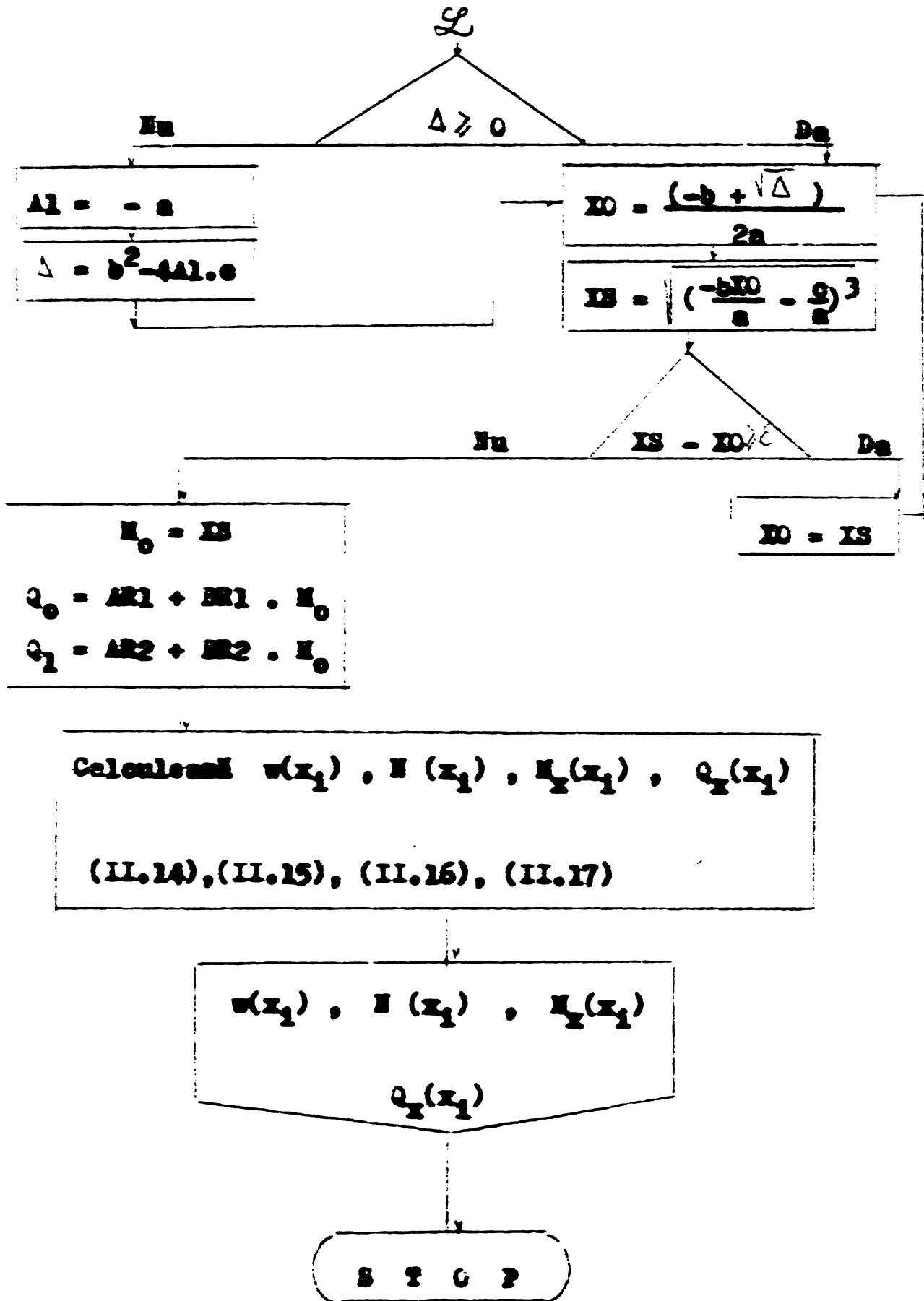


Fig. II.6 : SCHEMA LOGICA A PROGRAMULUI REZER 2

Fiecare porțiune de grosime constantă este considerată ca o placă cilindrică circulară scurtă. Ecuația diferențială aplicată pentru acest caz :

$$\frac{d^4 w_1}{dx_1^4} + 4 k_1^4 w_1 = - \frac{P_1 + \gamma(d_1 - a_1)}{K_1} \quad (\text{II.18})$$

Aici se folosesc notații :

$$k_1^4 = \frac{Eh_1^3}{4a^2 K_1} = \frac{3(1-\mu^2)}{a^2 h_1^2}$$

$$K_1 = \frac{Eh_1^3}{12(1-\mu^2)}$$

γ - greutatea specifică a lichidului,

d_1 - înălțimea porțiunii de grosime constantă a-i-a

P_1 - presiunea lichidului la partea de sus a fiecărei porțiuni.

Soluția generală a ecuației (II.18) are forma :

$$w_1 = C_{11} \sin(k_1 x_1) \operatorname{sh}(k_1 x_1) + C_{21} \sin(k_1 x_1) \operatorname{ch}(k_1 x_1) + \\ + C_{31} \cos(k_1 x_1) \operatorname{sh}(k_1 x_1) + C_{41} \cos(k_1 x_1) \operatorname{ch}(k_1 x_1) + w_1^0 \quad (\text{II.19})$$

w_1^0 - soluția particulară a ecuației (II.18).

Se consideră porțiunea a-i-a. Pentru înlăturarea discontinuității, se aplică momentele și forțele tăietoare $M_1, M_{1+1}, Q_1, Q_{1+1}$ pe unitatea de lungime (Fig.II.8).

Soluția particulară a ecuației (II.18) are forma :

$$w_1^0 = - \frac{a^2 [P_1 + \gamma(a_1 - x_1)]}{Eh_1} \quad (\text{II.20})$$

$$P_1 = \gamma \left(L - \sum_{j=1}^i d_j \right)$$

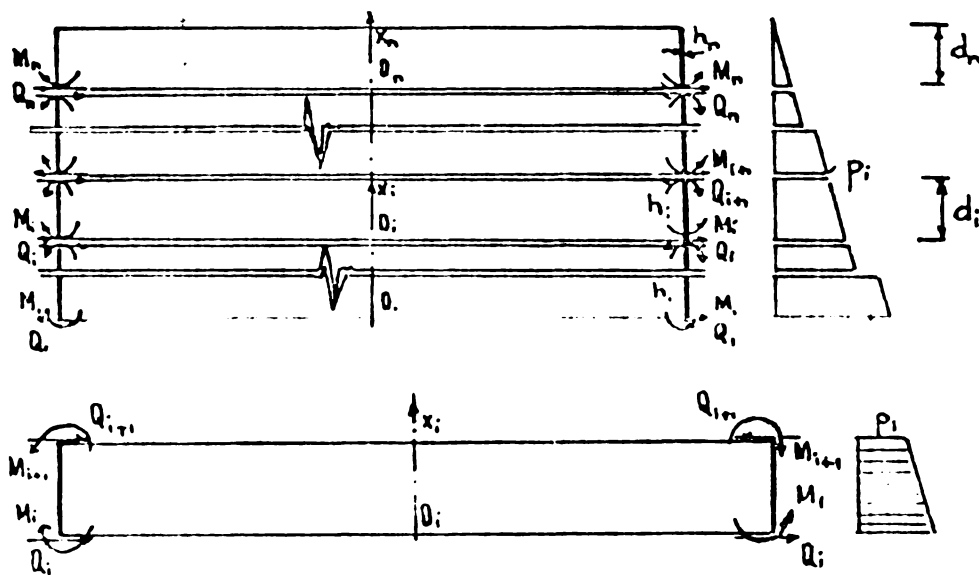
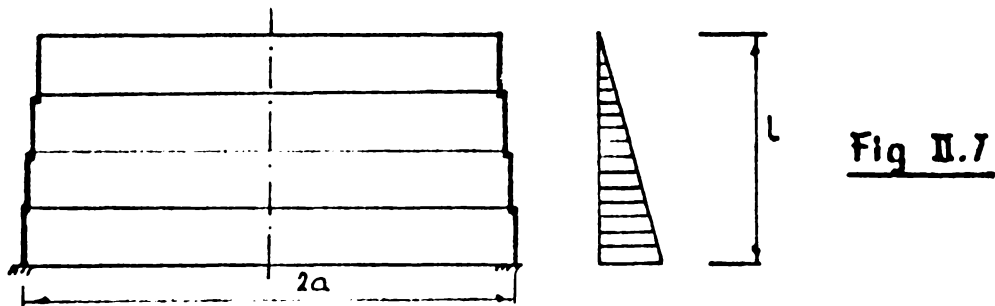


Fig. II.8

Soluția ecuației omogene (partea dreaptă este egală cu zero) este :

$$\bar{w}_1 = C_{11} \operatorname{ch}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1) + C_{21} \operatorname{ch}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1) + C_{31} \operatorname{sh}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1) + C_{41} \operatorname{sh}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1) \quad (\text{II.21})$$

$C_{11} \cdot C_{21} \cdot C_{31} \cdot C_{41}$ - Constante integrale, care se determină din condițiile de margini :

$$\begin{aligned}
 -K_1 \frac{d^2 w_1}{dx_1^2} \Big|_{x_1=0} &= M_1 & -K_1 \frac{d^2 w_1}{dx_1^2} \Big|_{x_1=d_1} &= M_{1+1} \\
 -K_1 \frac{d^3 w_1}{dx_1^3} \Big|_{x_1=0} &= Q_1 & -K_1 \frac{d^3 w_1}{dx_1^3} \Big|_{x_1=d_1} &= Q_{1+1}
 \end{aligned}
 \tag{II.22}$$

Se folosește metoda suprapunerii, trecînd peste toate operațiile intermediare, care sînt foarte laborioase, obținem:

$$\begin{aligned}
 \bar{w}_1 = & - \frac{P_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{P_2}{F1_1} F7(k_1 x_1) - \frac{P_3}{F1_1} F10(k_1 x_1) + F8(k_1 x_1) \right] + \\
 & + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^3} \left[- \frac{P_4}{F1_1} F7(k_1 x_1) + \frac{P_5}{F1_1} F15(k_1 x_1) + \frac{P_6}{F1_1} F16(k_1 x_1) \right] - \\
 & - \frac{P_{1-1}}{2K_1 k_1^2} \left[- \frac{2P_8}{F1_1} F7(k_1 x_1) + \frac{P_{10}}{F1_1} F10(k_1 x_1) \right] - \\
 & - \frac{P_{1-1}}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{P_9}{F1_1} F7(k_1 x_1) - \frac{P_{11}}{F1_1} F10(k_1 x_1) \right]
 \end{aligned}
 \tag{II.23}$$

Aici s-au făcut notațiile după Hampe E. /24/ :

$$F1_1 = \operatorname{sh}^2(k_1 d_1) - \sin^2(k_1 d_1) = \sin^2(k_1 d_1)$$

$$F2_1 = \operatorname{sh}^2(k_1 d_1) + \sin^2(k_1 d_1)$$

$$F3_1 = \operatorname{sh}(k_1 d_1) \operatorname{ch}(k_1 d_1) + \sin(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1)$$

$$F4_1 = \operatorname{sh}(k_1 d_1) \operatorname{ch}(k_1 d_1) - \sin(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1)$$

$$F5_1 = \sin^2(k_1 d_1)$$

$$F6_1 = \text{sh}^2(k_1 d_1)$$

$$F7_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1)$$

$$F8_1 = \text{sh}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1) \quad (\text{II.23b})$$

$$F9_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1) - \text{sh}(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1)$$

$$F10_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1) + \text{sh}(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1)$$

$$F13_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1) - \text{sh}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1)$$

$$F14_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \cos(k_1 d_1) + \text{sh}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1)$$

$$F15_1 = \text{ch}(k_1 d_1) \sin(k_1 d_1)$$

$$F5(k_1 x_1) = \sin^2(k_1 x_1)$$

$$F7(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1)$$

$$F8(k_1 x_1) = \text{sh}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1)$$

$$F9(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1) - \text{sh}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1)$$

$$F10(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1) + \text{sh}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1)$$

$$F13(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1) - \text{sh}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1)$$

$$F14(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1) + \text{sh}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1)$$

$$F15(k_1 x_1) = \text{ch}(k_1 x_1) \sin(k_1 x_1)$$

$$F16(k_1 x_1) = \text{sh}(k_1 x_1) \cos(k_1 x_1)$$

Pentru un sistem de n porțiuni de grosime constantă, putem determina n expresii de forma (II.20) și (II.23). Aceste expresii conțin $2n$ necunoscute $\alpha_i, \beta_i (i=1, 2, \dots, n)$ care se pot găsi prin condițiile de continuitate :

$$w_1|_{x_1=0} = 0 \quad (\text{II.24a})$$

$$\frac{dw_1}{dx_1}|_{x_1=0} = 0 \quad (\text{II.24b})$$

$$w_i|_{x_i=d_i} = w_{i+1}|_{x_{i+1}=0} \quad i=1,2,3,\dots,n-1$$

$$\frac{dw_i}{dx_i}|_{x_i=d_i} = \frac{dw_{i+1}}{dx_{i+1}}|_{x_{i+1}=0} = 0 \quad (\text{II.25})$$

Deci avem 2n ecuații pentru a rezolva 2n necunoscute.

Se consideră prima porțiune, avem :

$$w_1 = \bar{w}_1 - w_1^0$$

$$\begin{aligned} w_1 = & -\frac{M_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F2_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) - \frac{F3_1}{F1_1} F10(k_1 x_1) + F8(F_1 x_1) \right] + \\ & + \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[-\frac{F4_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) + \frac{F5_1}{F1_1} F15(k_1 x_1) + \frac{F6_1}{F1_1} F16(k_1 x_1) \right] - \\ & - \frac{M_2}{2K_1 k_1^2} \left[-\frac{2F8_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) + \frac{F10_1}{F1_1} F10(k_1 x_1) \right] - \\ & - \frac{Q_2}{2E_1 k_1^3} \left[\frac{F9_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) - \frac{F8_1}{F1_1} F10(k_1 x_1) \right] - \frac{\gamma a^2 (L-x_1)}{E_1} \end{aligned}$$

$$\frac{dw_1}{dx_1} = \frac{M_1}{2K_1 k_1} \left[\frac{F2_1}{F1_1} F9(k_1 x_1) + \frac{2F3_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) - F10(k_1 x_1) \right] -$$

$$\begin{aligned}
 & + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F4_1}{F1_1} F9(k_1 x_1) + \frac{F5_1}{F1_1} F4(k_1 x_1) + \frac{F6_1}{F1_1} F13(k_1 x_1) \right] + \\
 & - \frac{M_2}{K_1 k_1} \left[\frac{F8_1}{F1_1} F9(k_1 x_1) + \frac{F10_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) \right] + \\
 & + \frac{Q_2}{2K_1 k_1} \left[\frac{F9_1}{F1_1} F9(k_1 x_1) + \frac{2F8_1}{F1_1} F7(k_1 x_1) \right] + \frac{\gamma a^2}{Eh_1}
 \end{aligned}$$

pentru $x_1 = 0$ avem :

$$\begin{aligned}
 v_1 \Big|_{x_1=0} &= - \frac{M_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F2_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^3} \left[- \frac{F4_1}{F1_1} \right] + \frac{M_2}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{2F8_1}{F1_1} \right] - \\
 & - \frac{Q_2}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{F9_1}{F1_1} \right] - \frac{\gamma a^2 L}{Eh_1} = 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \frac{dw_1}{dx_1} \Big|_{x_1=0} &= \frac{M_1}{2K_1 k_1} \left[\frac{2F3_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F5_1}{F1_1} + \frac{F6_1}{F1_1} \right] - \\
 & - \frac{M_2}{K_1 k_1} \left[\frac{F10_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_2}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{2F8_1}{F1_1} \right] + \frac{\gamma a^2}{Eh_1} = 0
 \end{aligned}$$

Se notează :

$$a_{11} = - \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F2_1}{F1_1} \right] \qquad a_{12} = \frac{1}{2K_1 k_1^3} \left[- \frac{F4_1}{F1_1} \right]$$

$$a_{13} = \frac{1}{K_1 k_1^2} \left[\frac{F8_1}{F1_1} \right] \qquad a_{14} = - \frac{1}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{F9_1}{F1_1} \right]$$

$$c_1 = \frac{\gamma a^2 L}{Eh_1} \qquad (II.26)$$

$$a_{21} = \frac{1}{k_1 k_1} \left[\frac{F_{31}}{F_{11}} \right] \quad a_{22} = \frac{1}{2k_1 k_1^2} \left[\frac{F_{51}}{F_{11}} + \frac{F_{61}}{F_{11}} \right]$$

$$a_{23} = - \frac{1}{k_1 k_1} \left[\frac{F_{101}}{F_{11}} \right] \quad a_{24} = \frac{1}{k_1 k_1^2} \left[\frac{F_{81}}{F_{11}} \right]$$

$$e_2 = - \frac{\chi a^2}{Eh_1}$$

Obținem două ecuații :

$$a_{11}M_1 + a_{12}Q_1 + a_{13}M_2 + a_{14}Q_2 = e_1 \quad (\text{II.27a})$$

$$a_{21}M_1 + a_{22}Q_1 + a_{23}M_2 + a_{24}Q_2 = e_2 \quad (\text{II.27b})$$

Pentru $i = 1$ avem condițiile :

$$w_1|_{x_1=d_1} = w_2|_{x_2=0}$$

$$\frac{dw_1}{dx_1}|_{x_1=d_1} = \frac{dw_2}{dx_2}|_{x_2=0}$$

$$\begin{aligned} w_1|_{x_1=d_1} = & - \frac{M_1}{2k_1 k_1^2} \left[\frac{F_{21}}{F_{11}} F_{71} - \frac{F_{31}}{F_{11}} F_{101} + F_{81} \right] + \\ & + \frac{Q_1}{2k_1 k_1^3} \left[- \frac{F_{41} F_{71}}{F_{11}} + \frac{F_{51} F_{151}}{F_{11}} + \frac{F_{61} F_{161}}{F_{11}} \right] - \\ & - \frac{M_2}{2k_1 k_1^2} \left[\frac{2F_{81} F_{71} + F_{101} F_{101}}{F_{11}} \right] - \\ & - \frac{Q_2}{2k_1 k_1^3} \left[\frac{F_{91} F_{71} - F_{81} F_{101}}{F_{11}} \right] - \frac{\chi a^2 (L - d_1)}{Eh_1} \end{aligned}$$

$$\frac{dw_1}{dx_1}|_{x_1=d_1} = \frac{M_1}{2k_1 k_1} \left[\frac{F_{21} F_{91} + 2F_{31} F_{71} + F_{11} F_{101}}{F_{11}} \right] +$$

$$+ \frac{Q_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F4_1 F9_1 + F5_1 F14_1 + F6_1 F13_1}{F1_1} \right] - \frac{M_2}{K_1 k_1} \left[\frac{F8_1 F9_1 + F10_1 F7_1}{F1_1} \right]$$

$$+ \frac{Q_2}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F9_1 F9_1 + 2F8_1 F7_1}{F1_1} \right] + \frac{\gamma_a^2}{Eh_1}$$

$$w_2 \Big|_{x_2=0} = - \frac{M_2}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F2_2}{F1_2} \right] + \frac{Q_2}{2K_2 k_2^3} \left[- \frac{F4_2}{F1_2} \right] + \frac{M_3}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{2F8_2}{F1_2} \right]$$

$$- \frac{Q_3}{2K_2 k_2^3} \left[\frac{F9_2}{F1_2} \right] - \frac{\gamma_a^2 (L - d_1)}{Eh_2}$$

$$\frac{dw_2}{dx_2} \Big|_{x_2=0} = \frac{M_2}{2K_2 k_2} \left[\frac{2F3_2}{F1_2} \right] + \frac{Q_2}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F5_2 + F6_2}{F1_2} \right] -$$

$$- \frac{M_3}{K_2 k_2} \left[\frac{F10_2}{F1_2} \right] + \frac{Q_3}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{2F8_2}{F1_2} \right] + \frac{\gamma_a^2}{Eh_2}$$

Se notează :

$$a_{31} = - \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F2_1 F7_1 - F3_1 F10_1 + F8_1 F1_1}{F1_1} \right]$$

$$a_{32} = \frac{1}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{- F4_1 F7_1 + F5_1 F15_1 + F6_1 F16_1}{F1_1} \right]$$

$$a_{33} = \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{2F8_1 F7_1 - F10_1 F10_1}{F1_1} \right] + \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F2_2}{F1_2} \right]$$

Se notează :

$$a_{34} = - \frac{1}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{F9_1 F7_1 - F8_1 F10_1}{F1_1} \right] + \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F4_2}{F1_2} \right]$$

$$a_{35} = - \frac{1}{K_2 k_2^2} \left[\frac{F8_2}{F1_2} \right] \quad a_{36} = \frac{1}{2K_2 k_2^3} \left[\frac{F9_2}{F1_2} \right]$$

$$c_3 = \gamma_a^2 (L - d_1) \left(\frac{1}{Eh_1} - \frac{1}{Eh_2} \right) \quad (II.28)$$

$$a_{41} = \frac{1}{2K_1 k_1} \left[\frac{F2_1 F9_1 + 2F3_1 F7_1 - F1_1 F10_1}{F1_1} \right]$$

$$a_{42} = \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F4_1 F9_1 + F5_1 F14_1 + F6_1 F13_1}{F1_1} \right]$$

$$a_{43} = - \frac{1}{K_1 k_1} \left[\frac{F8_1 F9_1 + F10_1 F7_1}{F1_1} \right] - \frac{1}{K_2 k_2} \left[\frac{F3_2}{F1_2} \right]$$

$$a_{44} = \frac{1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F9_1 F9_1 + 2F8_1 F7_1}{F1_1} \right] - \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F5_2 + F6_2}{F1_2} \right]$$

$$a_{45} = \frac{1}{K_2 k_2} \left[\frac{F10_2}{F1_2} \right] \quad a_{46} = - \frac{1}{K_2 k_2} \left[\frac{F8_2}{F1_2} \right]$$

$$c_4 = \delta a^2 \left(\frac{1}{Eh_2} - \frac{1}{Eh_1} \right)$$

Avem ecuațiile :

$$a_{3k} M_1 + a_{32} Q_1 + a_{33} M_2 + a_{34} Q_2 + a_{35} M_3 + a_{36} Q_3 = c_3 \quad (II.29.a)$$

$$a_{41} M_1 + a_{42} Q_1 + a_{43} M_2 + a_{44} Q_2 + a_{45} M_3 + a_{46} Q_3 = c_4 \quad (II.29.b)$$

Pentru $i = 2$, (se face ca partea de mai sus), obținem două ecuații :

$$a_{53} M_2 + a_{54} Q_2 + a_{55} M_3 + a_{56} Q_3 + a_{57} M_4 + a_{58} Q_4 = c_5 \quad (II.30a)$$

$$a_{63} M_2 + a_{64} Q_2 + a_{65} M_3 + a_{66} Q_3 + a_{67} M_4 + a_{68} Q_4 = c_6 \quad (II.30b)$$

Aici se notează :

$$a_{53} = - \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F2_2 F7_2 - F3_2 F10_2 + F1_2 F8_2}{F1_2} \right]$$

$$a_{54} = \frac{1}{K_2 k_2^3} \left[\frac{-F4_2 F7_2 + F5_2 F15_2 + F6_2 F16_2}{F1_2} \right] + \frac{1}{2K_3 k_3^2} \left[\frac{F7_3}{F1_3} \right]$$

$$a_{55} = \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{2F8_2 F7_2 - F10_2 F10_2}{F1_2} \right] + \frac{1}{2K_3 k_3^2} \left[\frac{F2_3}{F1_3} \right]$$

$$a_{56} = - \frac{1}{2K_2 k_2^3} \left[\frac{F9_2 F7_2 - F8_2 F10_2}{F1_2} \right] + \frac{1}{2K_3 k_3^3} \left[\frac{F4_3}{F1_3} \right]$$

$$\begin{aligned}
 a_{57} &= - \frac{1}{K_3 k_3^2} \left[\frac{F8_3}{F1_3} \right] & a_{58} &= \frac{1}{2K_3 k_3^3} \left[\frac{F9_3}{F1_3} \right] \\
 c_5 &= \gamma a^2 \left(L - \sum_{j=1}^2 d_j \right) \left(\frac{1}{Eh_2} - \frac{1}{Eh_3} \right) \\
 a_{63} &= \frac{1}{2 \cdot K_2 k_2} \left[\frac{F2_2 F9_2 + 2F3_2 F7_2 - F10_2 F1_2}{F1_2} \right] & & (II.31) \\
 a_{64} &= \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F4_2 F9_2 + F5_2 F14_2 + F6_2 F13_2}{F1_2} \right] \\
 a_{65} &= - \frac{1}{K_2 k_2} \left[\frac{F8_2 F9_2 + F10_2 F7_2}{F1_2} \right] - \frac{1}{K_3 k_3} \left[\frac{F3_3}{F1_3} \right] \\
 a_{66} &= \frac{1}{2K_2 k_2^2} \left[\frac{F9_2 F9_2 + 2F8_2 F7_2}{F1_2} \right] - \frac{1}{2K_3 k_3^2} \left[\frac{F6_3 + F5_3}{F1_3} \right] \\
 a_{67} &= \frac{1}{K_3 k_3} \left[\frac{F10_3}{F1_3} \right] \\
 a_{68} &= - \frac{1}{K_3 k_3^2} \left[\frac{F8_3}{F1_3} \right] \\
 c_6 &= \gamma a^2 \left(\frac{1}{Eh_3} - \frac{1}{Eh_2} \right)
 \end{aligned}$$

De asemenea, pentru unioarecare $0 < i \leq n-2$ (i este un număr întreg) avem două ecuații :

$$\begin{aligned}
 &a_{2i+1, 2i-1}^M i + a_{2i+1, 2i}^Q i + a_{2i+1, 2i+1}^K i+1 + 2a_{i+1, 2i}^+ \\
 &+ 2c_{i+1} + a_{2i+1, 2i+3}^M i+2 + a_{2i+1, 2i+4}^Q i+2 = c_{2i+1} \quad (II.32a)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &a_{2i+2, 2i-1}^M i+1 + a_{2i+2, 2i}^Q i + a_{2i+2, 2i+1}^M i+1 + a_{2i+2, 2i+2}^Q i+1 + \\
 &a_{2i+2, 2i+3}^M i+2 + a_{2i+2, 2i+4}^Q i+2 = c_{2i+2} \quad (II.32b)
 \end{aligned}$$

Aici s-au notat :

$$a_{2i+1, 2i-1}^M = - \frac{1}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F2_i F7_i + F3_i F10_i + F1_i F8_i}{F1_i} \right]$$

$$\begin{aligned}
 a_{2i+1,2i} &= \frac{1}{2K_i k_i^3} \left[\frac{-F4_i F7_i + F5_i F15_i + F6_i F16_i}{F1_i} \right] \\
 a_{2i+1,2i+1} &= \frac{1}{2K_i k_i^2} \left[\frac{2F8_i F7_i - F10_i F10_i}{F1_i} \right] + \frac{1}{2K_{i+1} K_{i+1}^2} \left[\frac{F2_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+1,2i+2} &= -\frac{1}{2K_i k_i^3} \left[\frac{F9_i F7_i - F8_i F10_i}{F1_i} \right] + \frac{1}{2K_{i+1} k_{i+1}^3} \left[\frac{F4_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+1,2i+3} &= -\frac{1}{K_{i+1} k_{i+1}^2} \left[\frac{F8_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+1,2i+4} &= \frac{1}{2K_{i+1} k_{i+1}^3} \left[\frac{F9_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 c_{2i+1} &= \gamma a^2 \left(L - \sum_{j=1}^i d_j \right) \left(\frac{1}{Eh_i} - \frac{1}{Eh_{i+1}} \right) \\
 a_{2i+2,2i-1} &= \frac{1}{2K_i k_i} \left[\frac{F2_i F9_i + 2F3_i F7_i - F10_i F1_i}{F1_i} \right] \\
 a_{2i+2,2i} &= \frac{1}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F4_i F9_i + F5_i F14_i + F6_i F13_i}{F1_i} \right] \\
 a_{2i+2,2i+1} &= -\frac{1}{K_i k_i} \left[\frac{F8_i F9_i + F10_i F7_i}{F1_i} \right] - \frac{1}{K_{i+1} k_{i+1}} \left[\frac{F3_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+2,2i+2} &= \frac{1}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F9_i F9_i + 2F8_i F7_i}{F1_i} \right] - \frac{1}{2K_{i+1} k_{i+1}^2} \left[\frac{-F5_{i+1} + F6_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+2,2i+3} &= \frac{1}{K_{i+1} k_{i+1}} \left[\frac{F10_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 a_{2i+2,2i+4} &= -\frac{1}{K_{i+1} k_{i+1}^2} \left[\frac{F8_{i+1}}{F1_{i+1}} \right] \\
 c_{2i+2} &= \gamma a^2 \left(\frac{1}{Eh_{i+1}} - \frac{1}{Eh_1} \right)
 \end{aligned}
 \tag{II.33}$$

Pentru joanta cea mai de sus ($i=n-1$) avem condițiile :

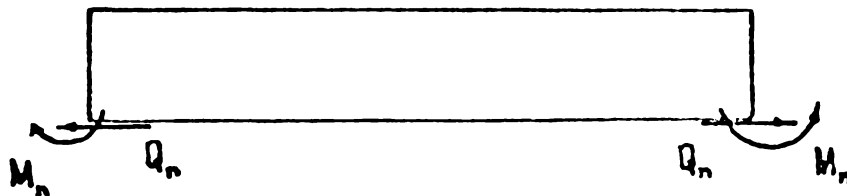


Fig.II.9

$$w_{n-1} |_{x_{n-1}=d_{n-1}} = w_n |_{x_n=0}$$

$$\frac{dw_{n-1}}{dx_{n-1}} |_{x_{n-1}=d_{n-1}} = \frac{dw_n}{dx_n} |_{x_n=0}$$

$$w_n |_{x_n=0} = - \frac{M_n}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n}{F1_n} \right] + \frac{Q_n}{2K_n k_n^3} \left[- \frac{F4_n}{F1_n} \right] - \frac{\gamma a^2 d_n}{Kh_n}$$

$$\frac{dw_n}{dx_n} |_{x_n=0} = \frac{M_n}{K_n k_n^2} \left[\frac{F3_n}{F1_n} \right] + \frac{Q_n}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F5_n + F6_n}{F1_n} \right] + \frac{\gamma a^2}{Kh_n}$$

Deci 2 ecuații din condițiile (II.34) au formele :

$$\begin{aligned} & a_{2n-1,2n-3} M_{n-1} + a_{2n-1,2n-2} Q_{n-1} + a_{2n-1,2n-1} M_n + \\ & + a_{2n-1,2n} Q_n = e_{2n-1} \end{aligned} \quad (II.35a)$$

$$\begin{aligned} & a_{2n,2n-3} M_{n-1} + a_{2n,2n-2} Q_{n-1} + a_{2n,2n-1} M_n + \\ & + a_{2n,2n} Q_n = e_{2n} \end{aligned} \quad (II.35b)$$

$a_{2n,2n-3}$; $a_{2n,2n-2}$; $a_{2n,2n-1}$; $a_{2n,2n}$; e_{2n} se găsesc prin relațiile (II.33) când $i=n-1$:

$$\begin{aligned}
 a_{2n-1,2n-3} &= - \frac{1}{2K_{n-1}k_{n-1}^2} \left[\frac{F2_{n-1}F7_{n-1} - F3_{n-1}F10_{n-1} + F1_{n-1}F8_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] \\
 a_{2n-1,2n-2} &= \frac{1}{2K_{n-1}k_{n-1}^2} \left[\frac{-F4_{n-1}F7_{n-1} + F5_{n-1}F15_{n-1} + F6_{n-1}F16_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] \\
 a_{2n-1,2n-1} &= \frac{1}{2K_{n-1}k_{n-1}^2} \left[\frac{2F8_{n-1}F7_{n-1} - F10_{n-1}F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] + \\
 &+ \frac{1}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n}{F1_n} \right] \\
 a_{2n-1,2n} &= - \frac{1}{2K_{n-1}k_{n-1}^3} \left[\frac{F9_{n-1}F7_{n-1} - F8_{n-1}F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] + \\
 &+ \frac{1}{2K_n k_n^3} \left[\frac{F4_n}{F1_n} \right]
 \end{aligned}
 \tag{11.36}$$

$$c_{2n} = \gamma a^2 \left(\frac{1}{sh_n} - \frac{1}{sh_{n-1}} \right)$$

pentru un rezervor care cuprinde n porțiuni de grosime constantă, sistemul de $2n$ ecuații pentru a căuta $2n$ necunoscute $M_1, Q_1, M_2, Q_2, \dots, M_n, Q_n$ se scrie astfel (tabelul II.1)

a_{1j} se găsesc din expresiile (11.26) și (11.33).

pentru fiecare porțiune de grosime constantă, deplasările, eforturile, momentele și forțele tăietoare în orice punct se găsesc din expresiile următoare :

- Săgețile:

$$\begin{aligned}
 w_i &= - \frac{M_i}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F2_i}{F1_i} F7(k_i x_i) - \frac{F3_i}{F1_i} F10(k_i x_i) + F8(k_i x_i) \right] + \\
 &+ \frac{Q_i}{2K_i k_i^3} \left[- \frac{F4_i}{F1_i} F7(k_i x_i) + \frac{F5_i}{F1_i} F15(k_i x_i) + \frac{F6_i}{F1_i} F16(k_i x_i) \right] - \\
 &- \frac{M_{i+1}}{2K_i k_i^2} \left[- \frac{2F8_i}{F1_i} F7(k_i x_i) + \frac{F10_i}{F1_i} F10(k_i x_i) \right] -
 \end{aligned}$$

TABELUL II.1

$a_{11}M_1 + a_{12}Q_1 + a_{13}M_2 + a_{14}Q_2$	=	ζ	(i=0)
$a_2M_1 + a_{22}Q_2 + a_{23}M_2 + a_{24}Q_2$	=	ζ	
$a_3M_1 + a_{32}Q_1 + a_{33}M_2 + a_{34}Q_2 + a_{35}M_3 + a_{36}Q_3$	=	ζ	(i=1)
$a_{41}M_1 + a_{42}Q_1 + a_{43}M_2 + a_{44}Q_2 + a_{45}M_3 + a_{46}Q_3$	=	ζ	
$a_{53}M_2 + a_{54}Q_2 + a_{55}M_3 + a_{56}Q_3 + a_{57}M_4 + a_{58}Q_4$	=	ζ	
$a_{63}M_2 + a_{64}Q_2 + a_{65}M_3 + a_{66}Q_3 + a_{67}M_4 + a_{68}Q_4$	=	ζ	
...			
$a_{i+1,i}M_i + a_{i+1,i+1}Q_i + a_{i+1,i+2}M_{i+1} + a_{i+1,i+3}Q_{i+1} + a_{i+1,i+4}M_{i+2} + a_{i+1,i+5}Q_{i+2}$	=	ζ_{i+1}	
$a_{i+2,i+1}M_i + a_{i+2,i+2}Q_i + a_{i+2,i+3}M_{i+1} + a_{i+2,i+4}Q_{i+1} + a_{i+2,i+5}M_{i+2} + a_{i+2,i+6}Q_{i+2}$	=	ζ_{i+2}	
...			
$a_{n-1,n-3}M_{n-1} + a_{n-1,n-2}Q_{n-1} + a_{n-1,n-1}M_n + a_{n-1,n}Q_n$	=	ζ_{n-1}	(i=n-1)
$a_{n,n-3}M_{n-1} + a_{n,n-2}Q_{n-1} + a_{n,n-1}M_n + a_{n,n}Q_n$	=	ζ_n	

$$\begin{aligned}
 & - \frac{Q_{i+1}}{2K_i k_i} \left[\frac{F9_i}{F1_i} F7(k_i x_i) - \frac{F8_i}{F1_i} F10(k_i x_i) \right] - \\
 & - \frac{\gamma_a^2}{Eh_i} \left(L - \sum_{j=1}^i d_j + d_i - x_i \right) \quad (II.37)
 \end{aligned}$$

Derivata tangentei la generatoarea :

$$\begin{aligned}
 \frac{dw_i}{dx_i} &= \frac{M_i}{2K_i k_i} \left[\frac{F2_i}{F1_i} F9(k_i x_i) + \frac{2F3_i}{F1_i} F7(k_i x_i) - F10(k_i x_i) \right] + \\
 & + \frac{Q_i}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F4_i}{F1_i} F9(k_i x_i) + \frac{F5_i}{F1_i} F14(k_i x_i) + \frac{F6_i}{F1_i} F13(k_i x_i) \right] - \\
 & - \frac{M_{i+1}}{K_i k_i} \left[\frac{F8_i}{F1_i} F9(k_i x_i) + \frac{F10_i}{F1_i} F7(k_i x_i) \right] + \\
 & + \frac{Q_{i+1}}{2K_i k_i^2} \left[\frac{F9_i}{F1_i} F9(k_i x_i) + \frac{2F8_i}{F1_i} F7(k_i x_i) \right] + \frac{\gamma_a^2}{Eh_i} \quad (II.38)
 \end{aligned}$$

- efortul inelar :

$$N_{\varphi} = \frac{-h_i}{a} w_i$$

- momentul incovoietor longitudinal :

$$\begin{aligned}
 M_{xi} &= -h_i \frac{d^2 w_i}{dx_i^2} \\
 M_{xi} &= M_i \left[- \frac{F2_i}{F1_i} F8(k_i x_i) + \frac{F3_i}{F1_i} F9(k_i x_i) + F7(k_i x_i) \right] - \\
 & - \frac{Q_i}{K_i} \left[\frac{F4_i}{F1_i} F8(k_i x_i) + \frac{F5_i}{F1_i} F16(k_i x_i) - \frac{F6_i}{F1_i} F15(k_i x_i) \right] -
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & - M_{i+1} \left[- \frac{2F8_i}{F1_i} F8(k_i x_i) + \frac{F10_i}{F1_i} F9(k_i x_i) \right] - \\
 & - \frac{Q_{i+1}}{k_i} \left[\frac{F9_i}{F1_i} F8(k_i x_i) - \frac{F8_i}{F1_i} F9(k_i x_i) \right] \quad (II.40)
 \end{aligned}$$

- forța tăietoare (în direcție longitudinală).

$$t_{xi} = -k \frac{d^3 w_i}{dx_i^3}$$

$$\begin{aligned}
 Q_{xi} & = -M_i k_i \left[\frac{F2_i}{F1_i} F10(k_i x_i) - \frac{2F3_i}{F1_i} F8(k_i x_i) + F9(k_i x_i) \right] - \\
 & - Q_i \left[\frac{F4_i}{F1_i} F10(k_i x_i) + \frac{F5_i}{F1_i} F13(k_i x_i) - \frac{F6_i}{F1_i} F14(k_i x_i) \right] - \\
 & - 2M_{i+1} k_i \left[- \frac{F8_i}{F1_i} F10(k_i x_i) + \frac{F10_i}{F1_i} F8(k_i x_i) \right] - \\
 & + Q_{i+1} \left[\frac{F9_i}{F1_i} F10(k_i x_i) - \frac{2F8_i}{F1_i} F8(k_i x_i) \right] \quad (II.41)
 \end{aligned}$$

Expresiile $F1_i, F2_i, \dots, F1(k_i x_i), F2(k_i x_i)$ sînt date în (II.23b).

Pentru $i=n$, să se ia $M_{n+1} = Q_{n+1} = 0$

II.1.5. Rezervoarele metalice cu tole de grosimi diferite, încastrat în fundul așezat pe teren la partea inferioară și cu inel de rigidizare la partea superioară.

Fiecare porțiune de grosime constantă este considerată o placă cilindrică scurtă.

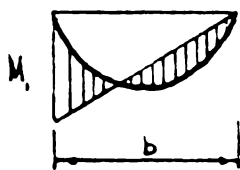
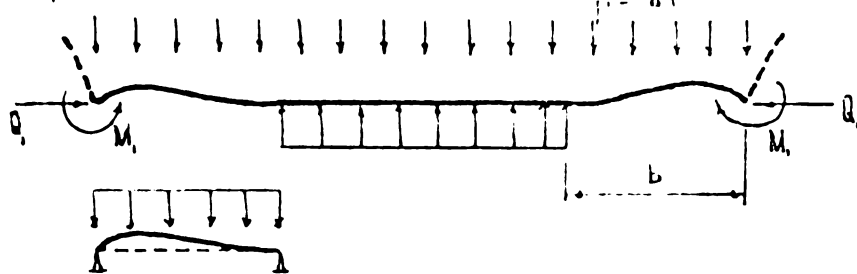
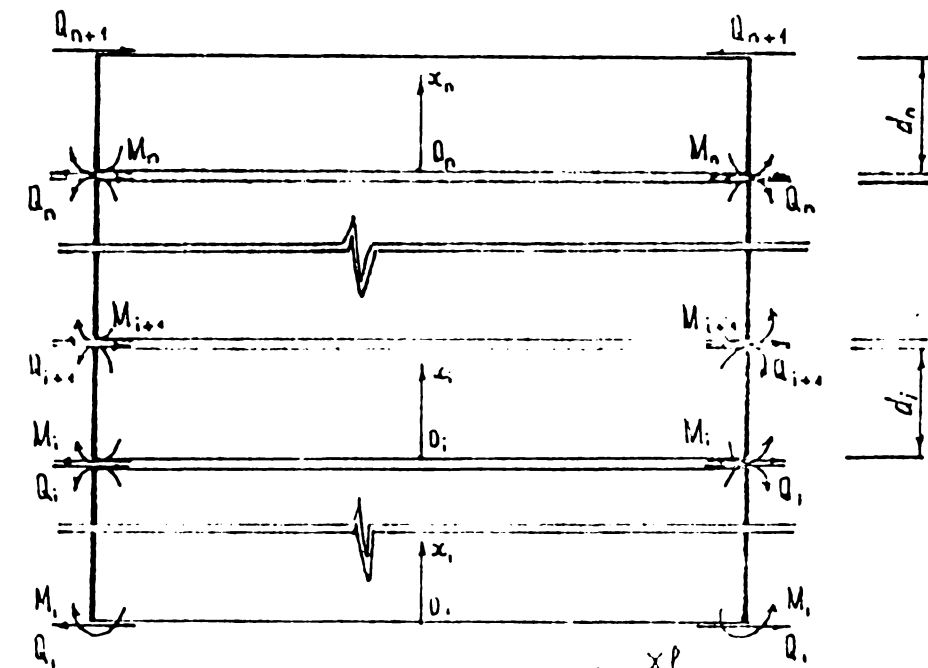
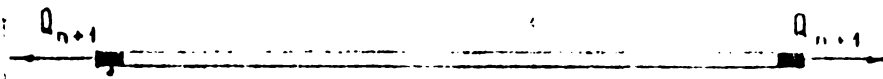
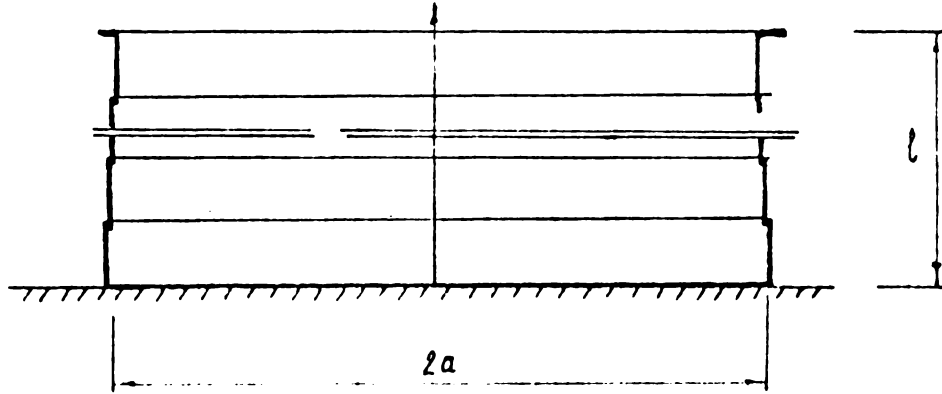


Fig II. 10

Condițiile de continuitate devin :

- Pentru partea inferioară :

$$w_1|_{x_1=0} = u \quad (\text{II.42a})$$

$$\frac{dw_1}{dx_1}|_{x_1=0} = \alpha \quad (\text{II.42b})$$

Pentru virole intermediare :

$$\left. \begin{aligned} w_i|_{x_i=d_i} &= w_{i+1}|_{x_{i+1}=0} \\ \frac{dw_i}{dx_i}|_{x_i=d_i} &= \frac{dw_{i+1}}{dx_{i+1}}|_{x_{i+1}=0} \end{aligned} \right\} i=1,2,3\dots n+1 \quad (\text{II.43})$$

Pentru partea superioară :

$$w_n|_{x_n=d_n} = v \quad (\text{II.44})$$

Unde : u reprezintă deformația radială a fundului rezervorului din acțiunea forței Q_1 și este egală cu :

$$u = a \cdot \varepsilon_a = \frac{a(1-\mu) Q_1}{2t_f}$$

t_f - grosimea tablelor fundului.

α - reprezintă unghiul tangentei, față de orizontală, la suprafața deformată a fundului, să se ia ca în (x.II.1.3) :

$$\alpha = - \frac{4(1-\mu)^2}{E \cdot t_p^3} \sqrt{\frac{M_1^2}{p}}$$

v - reprezintă deformația radială a inelului de rigidizare din acțiunea forței Q_{n+1} și este egală cu :

$$v = - \frac{\delta a^2}{EA} Q_{n+1}$$

A - aria secțiunii inelului de rigidizare.

În acest caz, avem un sistem de $2n+1$ ecuații (dintre ele, $2n$ ecuații sînt liniere) pentru a determina $2n+1$ necunoscute ($M_1, Q_1, M_2, Q_2, \dots, M_n, Q_n, Q_{n+1}$).

- Condițiile (II.42b) și (II.42a) se pot scrie astfel :

$$\begin{aligned} & \frac{M_1}{2K_1 k_1} \left[\frac{2F3_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F5_1 + F6_1}{F1_1} \right] - \frac{M_2}{K_1 k_1} \left[\frac{F10_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_2}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{2F8_1}{F1_1} \right] + \\ & + \frac{\gamma a^2}{Eh_1} + \frac{4(1-\mu)^2}{E t_p^3} \sqrt{\frac{M_1^3}{p}} = 0 \end{aligned} \quad (II.45a)$$

$$\begin{aligned} & - \frac{M_1}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{F2_1}{F1_1} \right] + \frac{Q_1}{2K_1 k_1^3} \left[- \frac{F4_1}{F1_1} \right] + \frac{M_2}{2K_1 k_1^2} \left[\frac{2F8_1}{F1_1} \right] - \frac{Q_2}{2K_1 k_1^3} \left[\frac{F9_1}{F1_1} \right] - \\ & - \frac{\gamma a^2 l}{Eh_1} - \frac{a(1-\mu)}{E t_p^2} Q_1 = 0 \end{aligned} \quad (II.45b)$$

Se notează :

$$\begin{aligned} a_{11} &= \frac{1}{K_1 k_1} \frac{F3_1}{F1_1} & a_{12} &= \frac{1}{2K_1 k_1^2} \frac{(F5_1 + F6_1)}{F1_1} \\ a_{13} &= \frac{1}{K_1 k_1} \frac{F10_1}{F1_1} & a_{14} &= \frac{1}{K_1 k_1^2} \frac{F8_1}{F1_1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 b &= \frac{4(1-\nu^2)}{Et_f \sqrt{r}} \\
 c_1 &= -\frac{\gamma a^2}{Eh_1} \\
 a_{21} &= -\frac{1}{2K_1 k_1^2} \frac{F2_1}{F1_1} \\
 a_{22} &= -\frac{1}{2K_1 k_1^3} \frac{F4_1}{F1_1} - \frac{a(1-\nu)}{Et_f} \\
 a_{23} &= \frac{1}{K_1 k_1^2} \frac{F8_1}{F1_1} \\
 a_{24} &= -\frac{1}{2K_1 k_1^3} \frac{F9_1}{F1_1} \\
 c_2 &= \frac{\gamma a^2 L}{Eh_1}
 \end{aligned} \tag{II.46}$$

Ecuațiile (II.45a) și (II.45b) devin :

$$a_{11}M_1 + a_{12}Q_1 + a_{13}M_2 + a_{14}Q_2 + b \sqrt{M_1^3} = e_1 \tag{II.47}$$

$$a_{21}M_1 + a_{22}Q_1 + a_{23}M_2 + a_{24}Q_2 = e_2 \tag{II.48}$$

Pentru virole intermediare condițiile (II.43) cu $0 < i \leq n-2$ s-au scris în (II.32a), (II.32b.), (II.33).

Pentru $i = n-1$, condițiile (II.43) se pot scrie astfel :

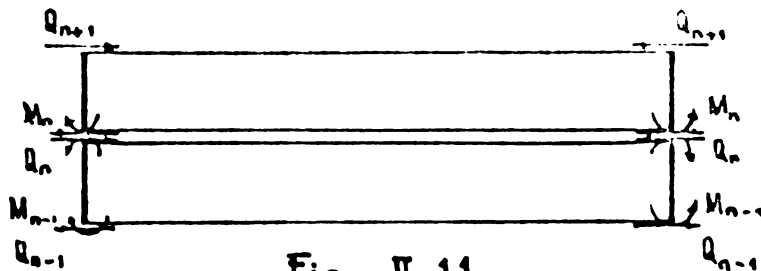


Fig. II.11

$$\begin{aligned}
 w_{n-1} \Big|_{x_{n-1}=d_{n-1}} &= -\frac{M_{n-1}}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F2_{n-1} F7_{n-1} - F3_{n-1} F10_{n-1} + F8_{n-1} F1_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] \\
 &- \frac{Q_{n-1}}{2K_{n-1} k_{n-1}^3} \left[\frac{-F4_{n-1} F7_{n-1} + F5_{n-1} F15_{n-1} + F6_{n-1} F16_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] - \\
 &- \frac{M_n}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{-2F8_{n-1} F7_{n-1} + F10_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] - \\
 &- \frac{Q_n}{2K_{n-1} k_{n-1}^3} \left[\frac{F9_{n-1} F7_{n-1} - F8_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] - \frac{\gamma a^2 d_n}{Eh_{n-1}}
 \end{aligned}$$

$$w_n|_{x_n=0} = - \frac{M_n}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n}{F1_n} \right] + \frac{Q_n}{2K_n k_n^3} \left[- \frac{F4_n}{F1_n} \right] -$$

$$- \frac{Q_{n+1}}{2K_n k_n^3} \left[\frac{F9_n}{F1_n} \right] - \frac{\gamma a^2 d_n}{Eh_n}$$

$$\frac{dw_{n-1}}{dx_{n-1}} \Big|_{x_{n-1}=d_{n-1}} = \frac{M_{n-1}}{2K_{n-1} k_{n-1}} \left[\frac{F2_{n-1} F9_{n-1} + 2F3_{n-1} F7_{n-1} - F1_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right]$$

$$+ \frac{Q_{n-1}}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F4_{n-1} F9_{n-1} + F5_{n-1} F14_{n-1} + F6_{n-1} F13_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] -$$

$$- \frac{M_n}{K_{n-1} k_{n-1}} \left[\frac{F8_{n-1} F9_{n-1} + F10_{n-1} F1_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] +$$

$$+ \frac{Q_n}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F9_{n-1} F9_{n-1} + 2F8_{n-1} F7_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] + \frac{\gamma a^2}{Eh_{n-1}}$$

$$\frac{dw_n}{dx_n} \Big|_{x_n=0} = \frac{M_n}{K_n k_n^2} \left[\frac{F3_n}{F1_n} \right] + \frac{Q_n}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F6_n + F5_n}{F1_n} \right] +$$

$$+ \frac{Q_{n+1}}{2K_n k_n^2} \left[\frac{2F8_n}{F1_n} \right] + \frac{\gamma a^2}{Eh_n}$$

Se notează :

$$a_{2n-1, 2n-3} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F2_{n-1} F7_{n-1} - F3_{n-1} F10_{n-1} + F8_{n-1} F1_{n-1}}{F1_{n-1}} \right]$$

$$a_{2n-1, 2n-2} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^3} \left[\frac{-4F_{n-1} F7_{n-1} + F5_{n-1} F15_{n-1} + F6_{n-1} F16_{n-1}}{F1_{n-1}} \right]$$

$$a_{2n-1, 2n-1} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{2F8_{n-1} F7_{n-1} - F10_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] + \frac{1}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n-1, 2n} = - \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^3} \left[\frac{F9_{n-1} F7_{n-1} - F8_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] + \frac{1}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F4_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n-1,2n-1} = \frac{1}{2K_n k_n^3} \left[\frac{F9_n}{F1_n} \right] \quad c_{2n-1} = \gamma a^2 d_n \left(\frac{1}{Eh_{n-1}} - \frac{1}{Eh_n} \right)$$

$$a_{2n,2n-3} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}} \left[\frac{F2_{n-1} F9_{n-1} + 2F3_{n-1} F7_{n-1} F10_{n-1}}{F1_{n-1}} \right]$$

$$a_{2n,2n-2} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F4_{n-1} F9_{n-1} + F5_{n-1} F14_{n-1} + F6_{n-1} F13_{n-1}}{F1_{n-1}} \right]$$

$$a_{2n,2n-1} = - \frac{1}{K_n k_{n-1}} \left[\frac{F8_{n-1} F9_{n-1} + F10_{n-1} F7_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] - \frac{1}{K_n k_n} \left[\frac{F3_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n,2n} = \frac{1}{2K_{n-1} k_{n-1}^2} \left[\frac{F9_{n-1} F9_{n-1} + 2F8_{n-1} F7_{n-1}}{F1_{n-1}} \right] - \frac{1}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F5_n + F6_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n,2n-1} - \frac{1}{K_n k_n^2} \left[\frac{F8_n}{F1_n} \right] \quad c_{2n} = \gamma a^2 \left(\frac{1}{Eh_n} - \frac{1}{Eh_{n-1}} \right) \quad (II.49)$$

Obținem două ecuații :

$$a_{2n-1,2n-3} M_{n-1} + a_{2n-1,2n-2} Q_{n-1} + a_{2n-1,2n-1} M_n +$$

$$a_{2n-1,2n} n + a_{2n-1,2n+1} Q_{n+1} = c_{2n-1}$$

$$a_{2n,2n-3} M_{n-1} + a_{2n,2n-2} Q_{n-1} + a_{2n,2n-1} M_n -$$

$$+ a_{2n,2n} n + a_{2n,2n+1} Q_{n+1} = c_{2n}$$

Pentru partea superioară, condiția (II.44) se poate scrie astfel :

$$\begin{aligned} & - \frac{M_n}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n F7_n - F3_n F10_n + F1_n F8_n}{F1_n} \right] + \\ & + \frac{Q_n}{2K_n k_n^3} \left[\frac{-F4_n F7_n + F5_n F15_n + F6_n F16_n}{F1_n} \right] - \\ & - \frac{Q_{n+1}}{2K_n k_n^3} \left[\frac{F9_n F7_n - F8_n F10_n}{F1_n} \right] + \frac{c_{n+1} a^2}{Eh} = 0 \end{aligned}$$

Se notează :

$$a_{2n+1,2n-1} = \frac{-1}{2K_n k_n^2} \left[\frac{F2_n F7_n - F3_n F10_n + F8_n F1_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n+1,2n} = \frac{1}{2K_n k_n^3} \left[\frac{-F4_n F7_n + F5_n F15_n + F6_n F16_n}{F1_n} \right]$$

$$a_{2n+1,2n+1} = - \frac{1}{2K_n k_n^3} \left[\frac{F9_n F7_n - F8_n F10_n}{F1_n} \right] + \frac{a^2}{EA}$$

Obținem ecuația :

$$a_{2n+1,2n-1} M_n + a_{2n+1,2n} Q_n + a_{2n+1,2n+1} Q_{n+1} = c_{2n+1} = 0$$

Pentru un rezervor cuprinzind n porțiuni de grosime constantă, avem un sistem de $2n+1$ ecuații determinând $2n+1$ necunoscute $M_1, Q_1, \dots, M_n, Q_n, Q_{n+1}$ (în care $2n$ ecuații sînt liniare) (tabelul II.2)

a_{ij} se găsesc în (I.46), (I.33), (II.49), (II.50)

Deplasările, eforturile, momentele și forțele tăietoare în orice punct al fiecărei porțiuni de grosime constantă se găsesc în expresiile (II.38), (II.39)(II.40),(II.41). În cazul cînd $i = 1, n$, să se ia $M_{n+1} = 0$.

Acest procedeu de calcul este programat de autorul în limbaj FORTRAN pentru calculatorul Felix 256 (programul REZER 1.)

TABELUL II.2

$a_{11}M_1 + a_{12}Q_1 + a_{13}M_2 + a_{14}Q_2 + b\sqrt{M_1^2}$	=	C_1	(i=0)
$a_{21}M_1 + a_{22}Q_1 + a_{23}M_2 + a_{24}Q_2$	=	C_2	
$a_{31}M_1 + a_{32}Q_1 + a_{33}M_2 + a_{34}Q_2 + a_{35}M_3 + a_{36}Q_3$	=	C_3	(i=1)
$a_{41}M_1 + a_{42}Q_1 + a_{43}M_2 + a_{44}Q_2 + a_{45}M_3 + a_{46}Q_3$	=	C_4	
$a_{53}M_2 + a_{54}Q_2 + a_{55}M_3 + a_{56}Q_3 + a_{57}M_4 + a_{58}Q_4$	=	C_5	
$a_{63}M_2 + a_{64}Q_2 + a_{65}M_3 + a_{66}Q_3 + a_{67}M_4 + a_{68}Q_4$	=	C_6	
...	=		
...	=		
$a_{21+i,21}M_i + a_{21+i,22}Q_i + a_{21+i,23}M_{i+1} + a_{21+i,24}Q_{i+1} + a_{21+i,25}M_{i+2} + a_{21+i,26}Q_{i+2}$	=	C_{21+i}	
$a_{21+i,21}M_i + a_{21+i,22}Q_i + a_{21+i,23}M_{i+1} + a_{21+i,24}Q_{i+1} + a_{21+i,25}M_{i+2} + a_{21+i,26}Q_{i+2}$	=	C_{21+i}	
...	=		
...	=		
$a_{21+n-3}M_{n-1} + a_{21+n-2}Q_{n-1} + a_{21+n-1}M_n + a_{21+n}Q_n + a_{21+n,23}M_{n+1} + a_{21+n,24}Q_{n+1}$	=	C_{21+n}	(i=n-1)
$a_{21+n,21}M_{n-1} + a_{21+n,22}Q_{n-1} + a_{21+n,23}M_n + a_{21+n,24}Q_n + a_{21+n,25}M_{n+1} + a_{21+n,26}Q_{n+1}$	=	C_{21+n}	
$a_{21+n,21}M_n + a_{21+n,22}Q_n + a_{21+n,23}M_{n+1} + a_{21+n,24}Q_{n+1}$	=	C_{21+n}	

II.1.6. Aplicații la calculul rezervorilor în practică

Se folosește programul ANS.E. 1 pentru calculul rezervorilor tipizate în S.U.A. Dimensiunile rezervorilor sînt date în tabelul II.3.

TABELUL II.3.

Diame- trul rezer- voru - lui D(m)	Inal- țimea rezer- voru- lui L(m)	Grosimea mantalei în fiecare tronson (cm)							
		Nr.1	Nr.2	Nr.3	Nr.4	Nr.5	Nr.6	Nr.7	Nr.8
60,96	12,19	2,21	1,67	1,24	0,81	0,80			
67,06		2,41	1,83	1,35	0,95	0,95			
73,15		2,60	2,05	1,46	0,95	0,95			
77,25		2,79	2,30	1,56	1,01	0,95			
85,34		2,97	2,55	1,66	1,06	0,95			
91,44		3,15	2,79	1,76	1,16	0,95			
97,54		3,33	3,02	1,86	1,22	0,95			
103,63		3,50	3,25	1,95	1,29	0,95			
109,73	3,67	3,34	2,04	1,36	0,95				
115,82	3,83	3,69	2,13	1,43	0,95				
54,86	14,63	2,43	1,92	1,52	1,13	0,80	0,80		
60,96		2,68	2,11	1,69	1,24	0,80	0,80		
67,06		2,92	2,40	1,83	1,35	0,95	0,95		
73,15		3,16	2,70	1,97	1,47	0,95	0,95		
77,25		3,39	3,00	2,12	1,59	1,01	0,95		
85,34		3,61	3,29	2,26	1,70	1,06	0,95		
90,83		3,82	3,54	2,38	1,80	1,14	0,95		
48,77		17,07	2,53	2,05	1,72	1,36	1,01	0,80	0,80
54,86	2,84		2,32	1,93	1,52	1,13	0,80	0,80	
60,96	3,15		2,62	2,12	1,68	1,24	0,80	0,80	
67,06	3,43		2,98	2,31	1,85	1,35	0,95	0,95	
73,15	3,71		3,34	2,49	2,01	1,47	0,95	0,95	
75,29	3,81		3,46	2,56	2,06	1,50	0,95	0,95	
48,77	19,51	2,89	2,43	2,08	1,72	1,36	1,01	0,80	0,80
54,86		3,16	2,74	2,33	1,93	1,52	1,10	0,80	0,80
60,96		3,61	3,15	2,56	2,14	1,68	1,24	0,80	0,80
64,62		3,82	3,40	2,60	2,26	1,78	1,31	0,95	0,95

Rezultatele obținute din programul REZER 1 sînt comparate cu rezultatele obținute din programul REZER 2 (pentru rezervorul cu grosimea constantă și egală cu grosimea tronsonului inferior).

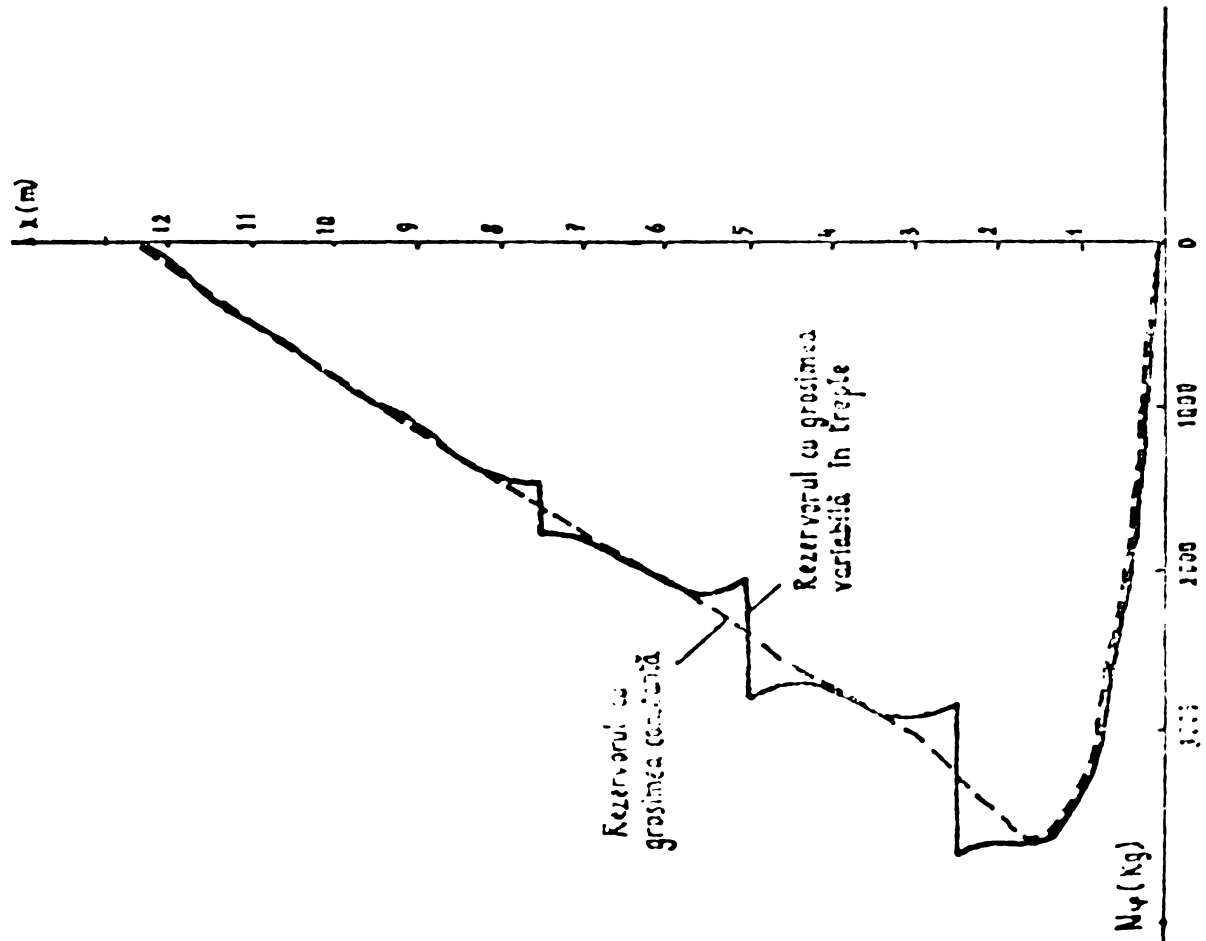
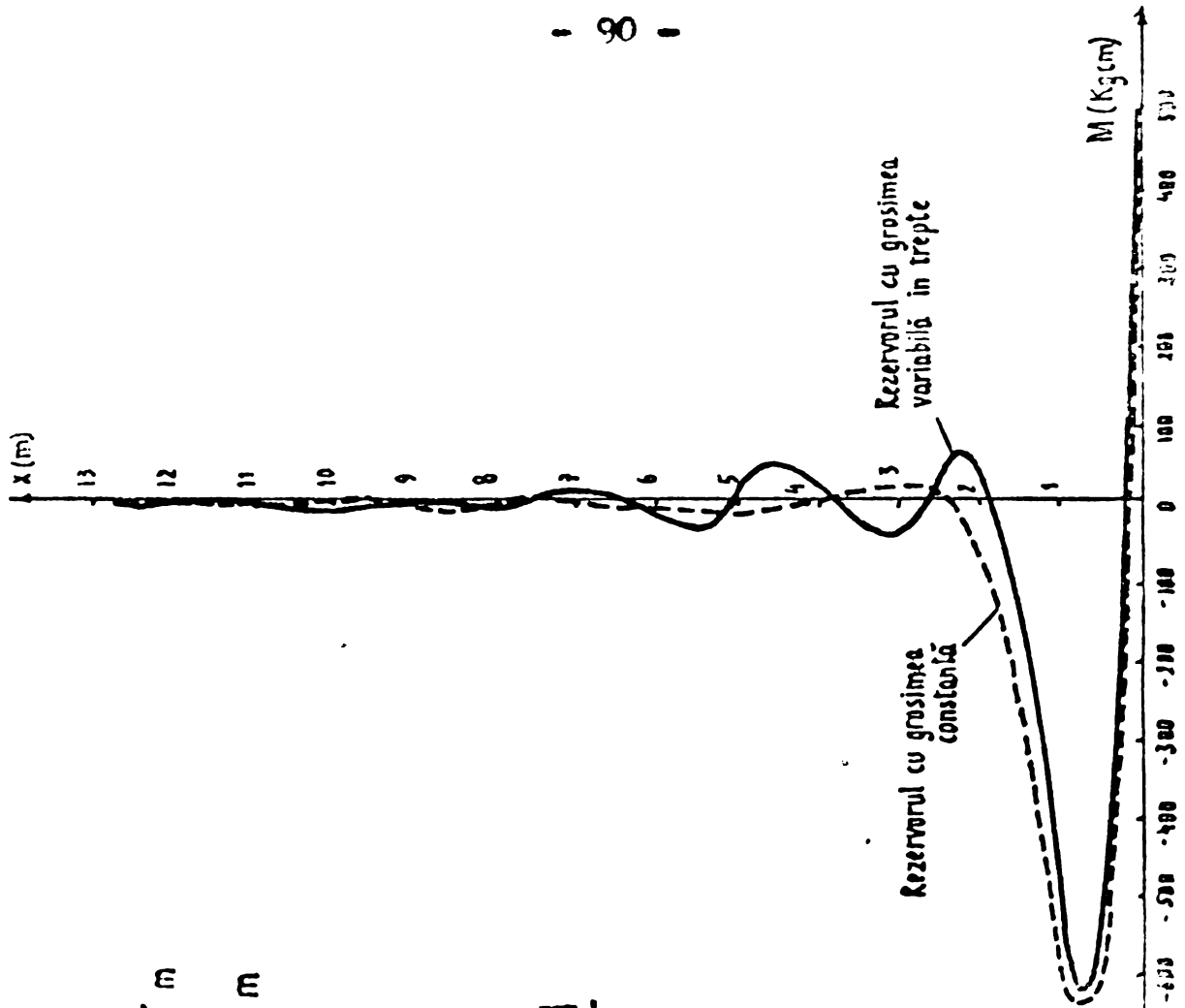
Se observă ce, pentru primul tronson, efortul inelar maxim rezultat din REZER 1 este mai mare cu aproximativ 3% în comparație cu efortul inelar maxim rezultat din REZER 2 în timp ce momentul încovoietor este mai mic cu aproximativ 3% (valoarea absolută). Pentru tronsonul al doilea, efortul inelar maxim rezultat din REZER 1 este mai mic cu aproximativ 10 % în comparație cu efortul inelar maxim rezultat din REZER 2. (Aici momentele încovoietoare sînt mici și nu mai au influență mare). Pentru tronsonurile următoare (al treilea, al patrulea ...) diferența dintre eforturile inelare rezultate din două metode se micșorează

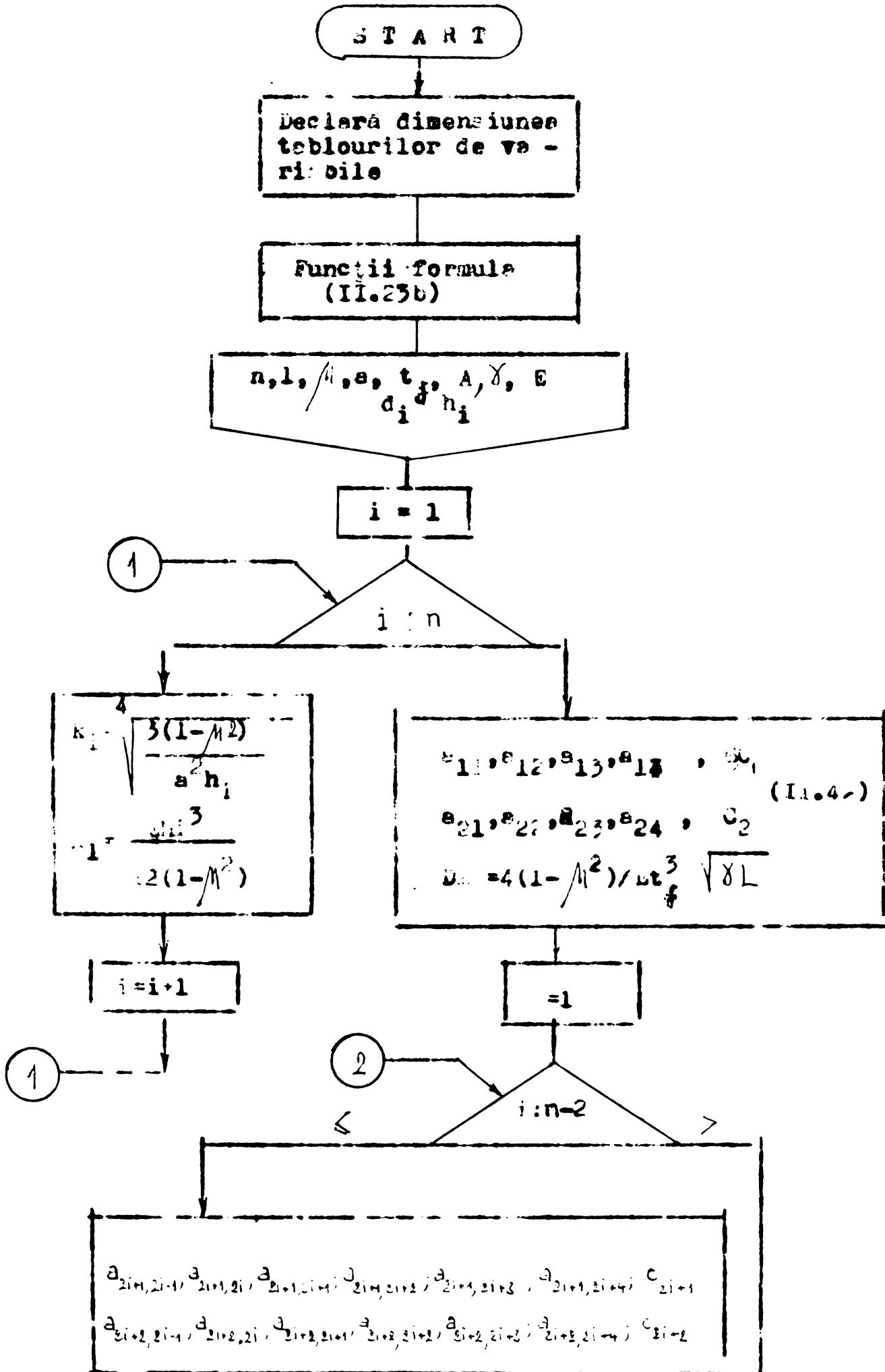
În fig.II.11 se prezintă diagrama momentului încovoietor și al efortului inelar a unui rezervor ($D = 73,15m$, $L = 12,19 m$) după rezultatele calculate din REZER 1 și REZER 2.

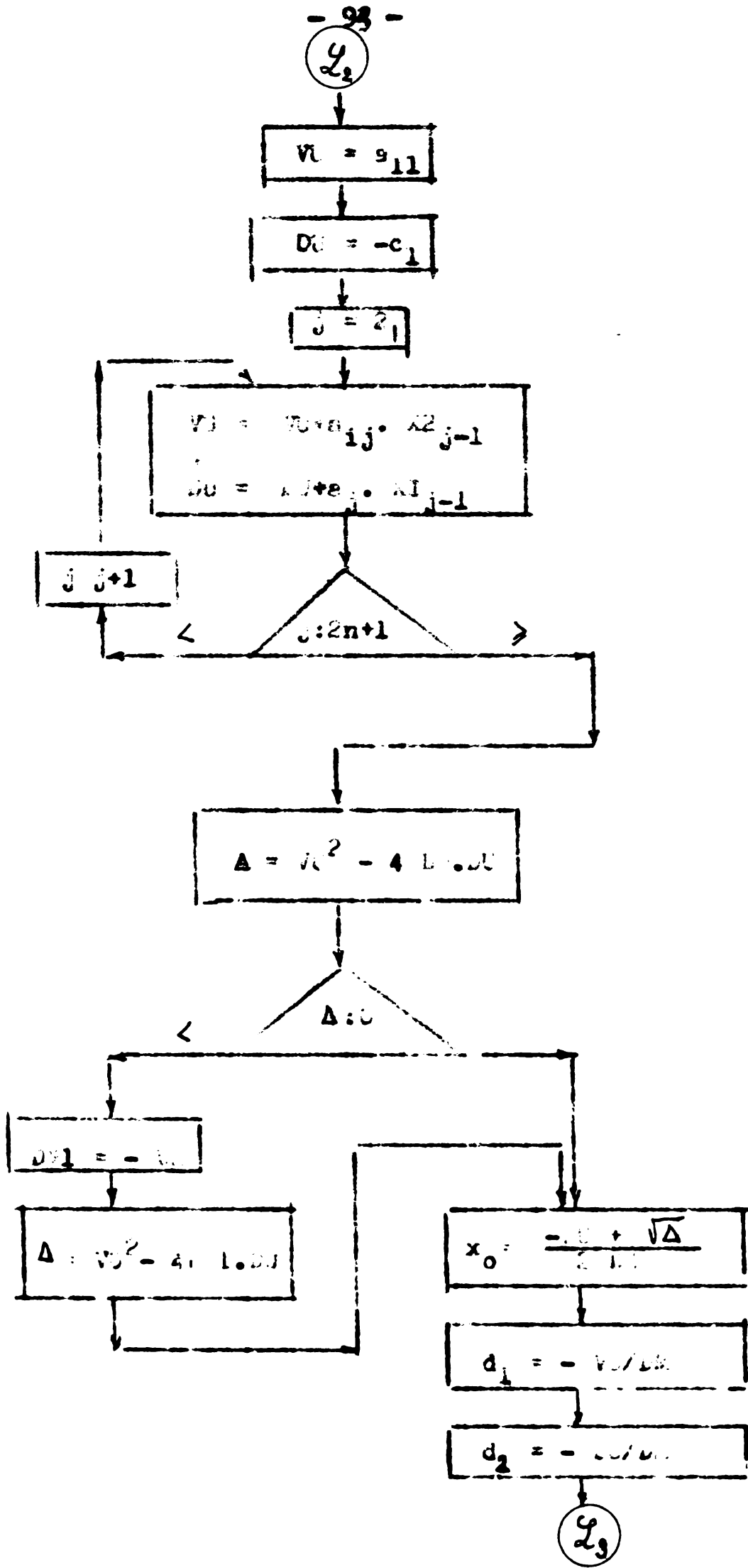
În anexa, se prezintă programul REZER 1 și REZER 2 scris în limba FORTRAN împreună cu rezultatele de calcul pentru niște rezervoare tipizate în S.U.A.

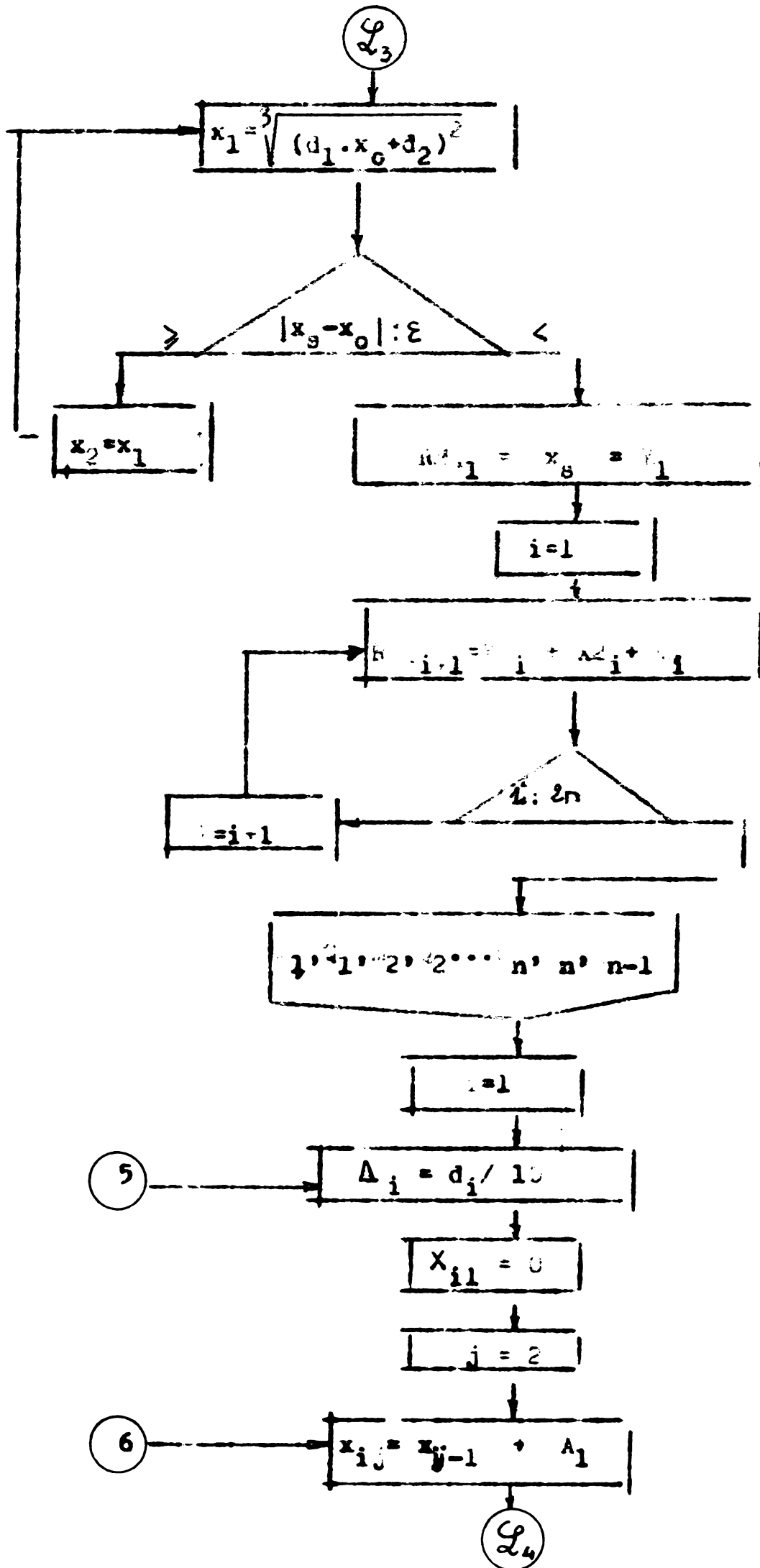
$Q = 36,575 \text{ m}$
 $L = 12,19 \text{ m}$

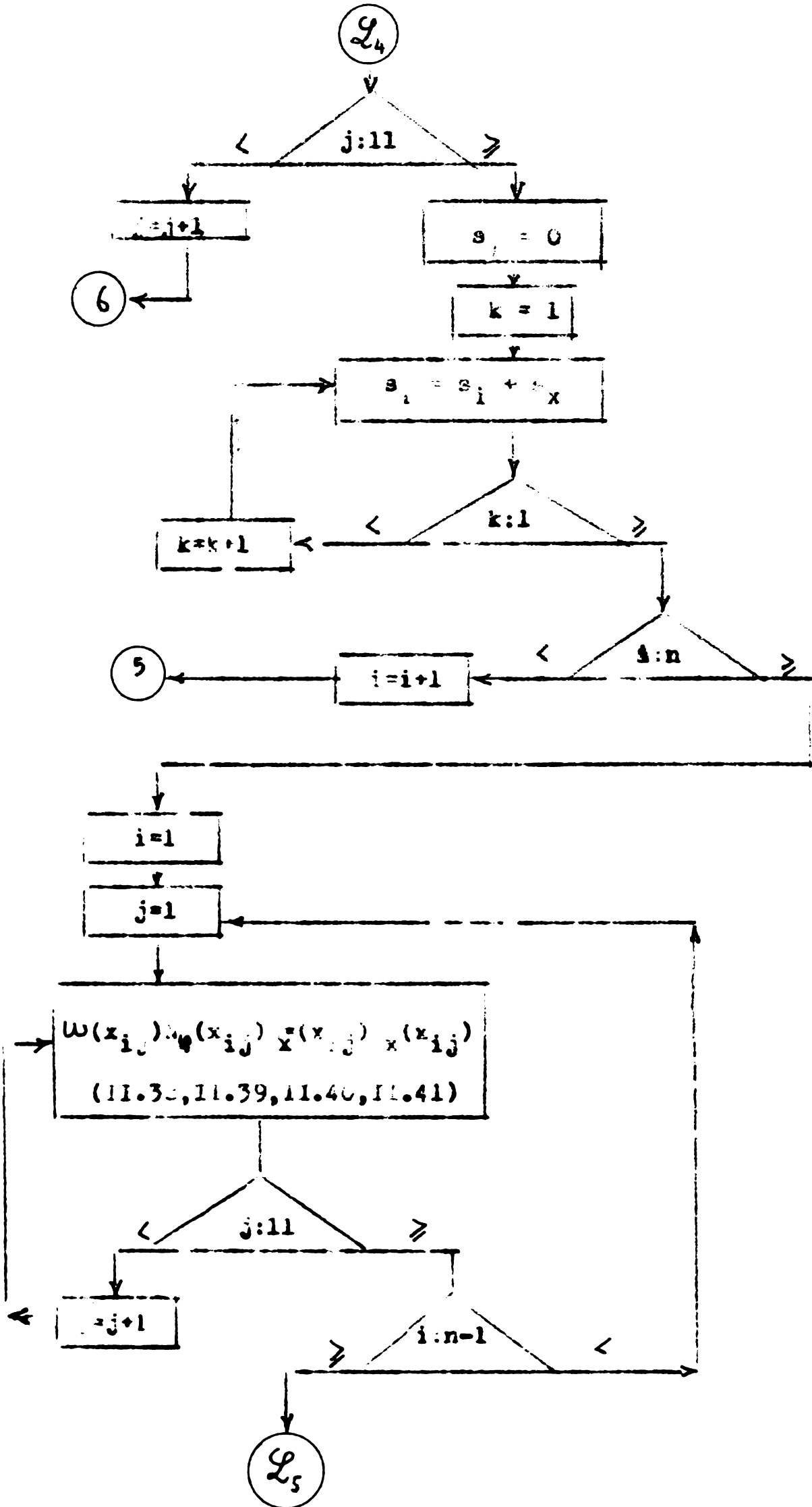
Fig. II.11

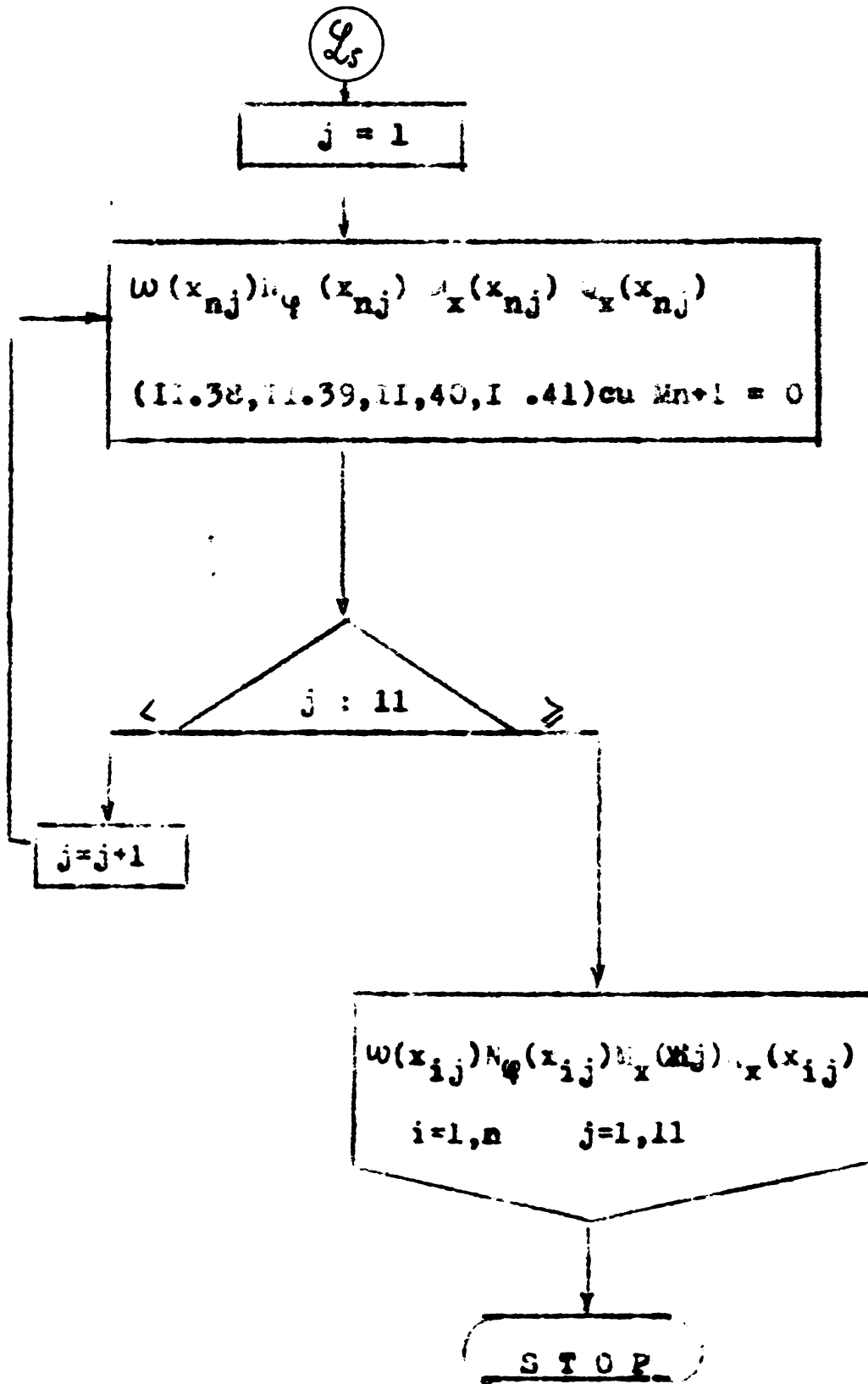






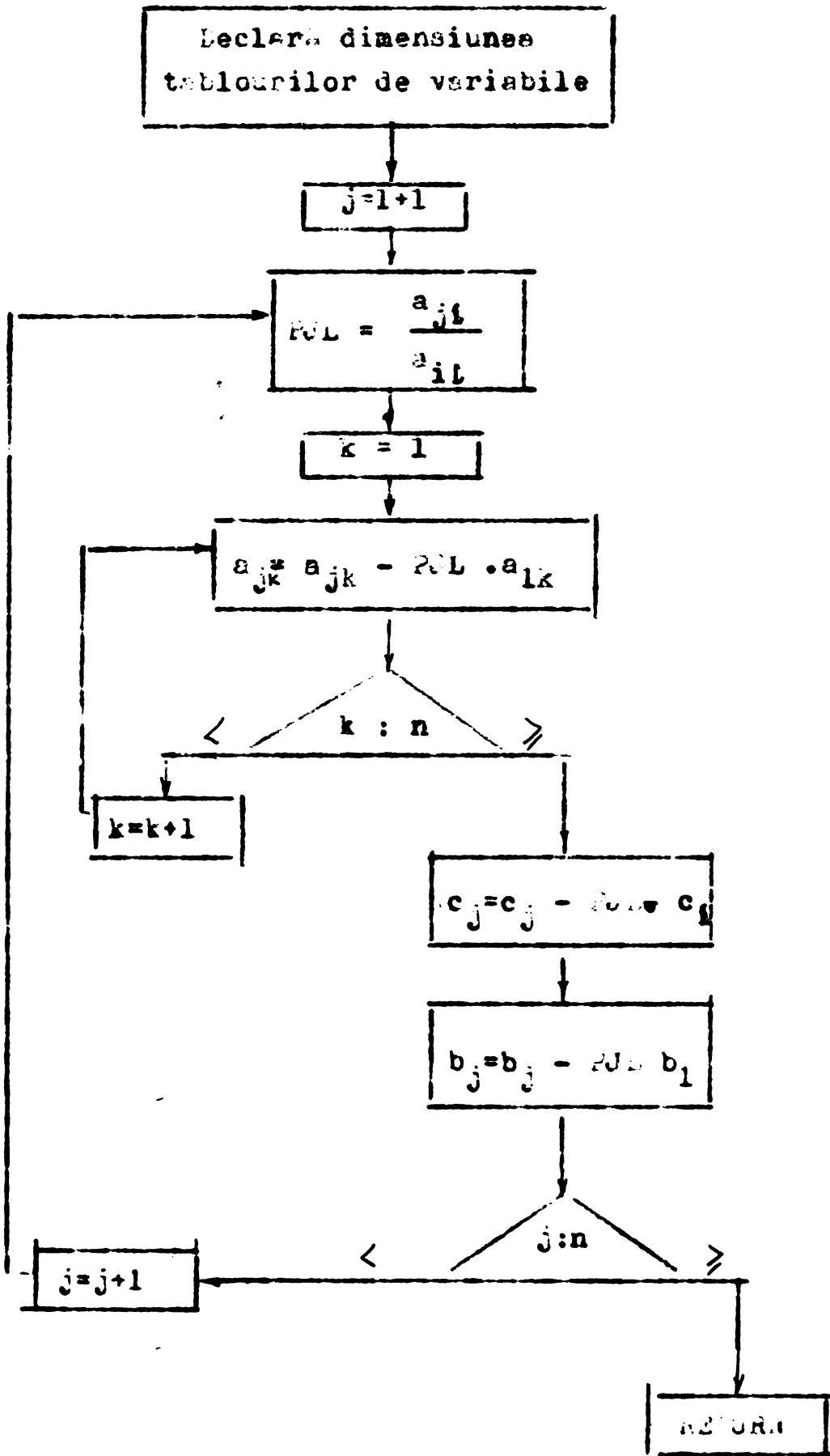




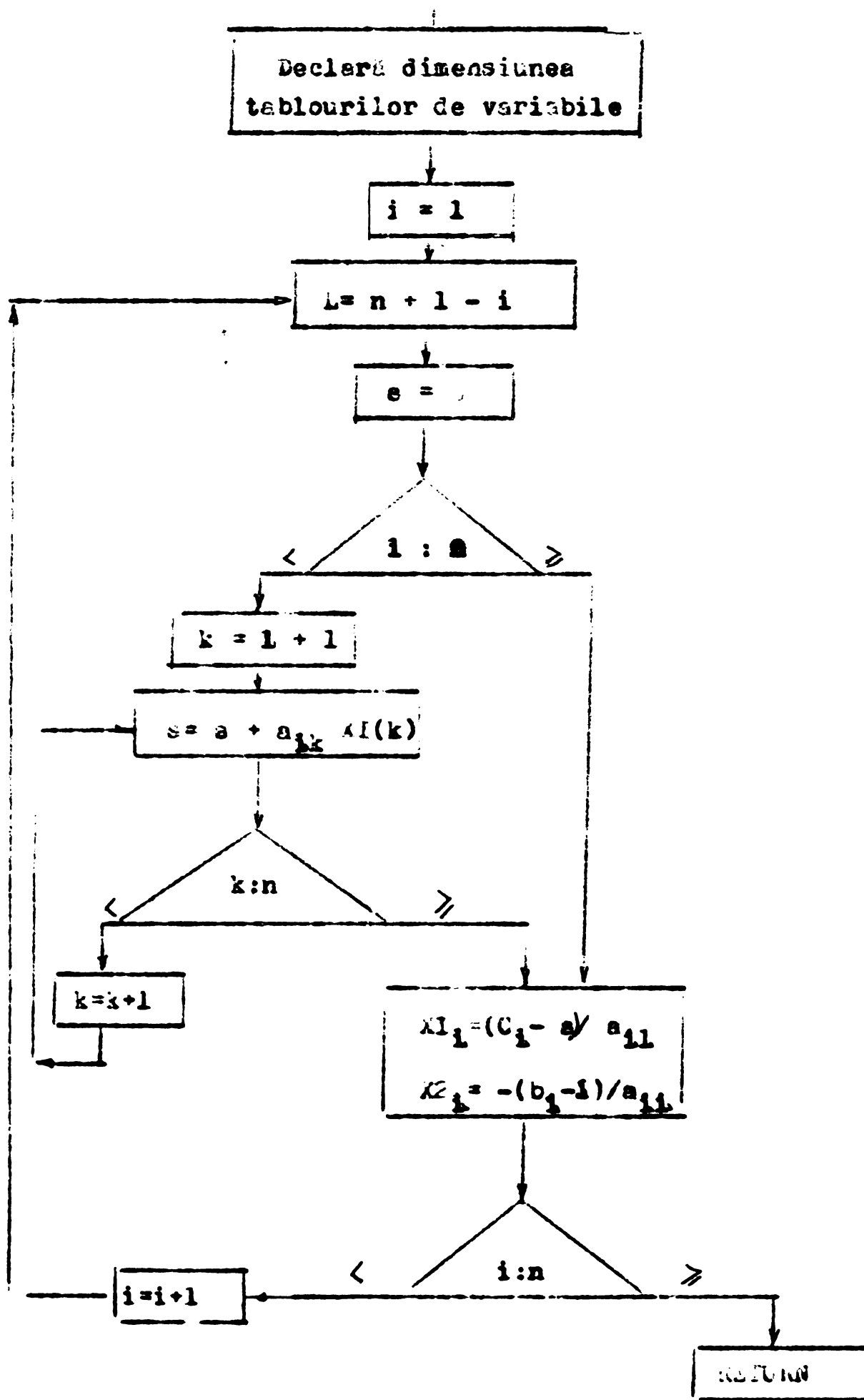


ORGANIZAREA PROIECTĂRII DE PROIECT 1

Calculul rezervorului metalice cu tole de grosime diferite, încastrat în fundul așezat pe teren la partea inferioară și cu inel de rigidizare la partea superioară.



ORGANIGRAMUL ALGORITMULUI GAUSS(A, C, b, L, n)



ORGANIGRAMA SUBROUTINEI

CALCUL (A,C,B,X1,X2,N)

II.2. Rezervoare supuse la acțiunea vântului

II.2.1 Distribuția presiunii vântului

Distribuția presiunii vântului pe plăci cilindrice depinde de niște factori, de exemplu numărul Reynolds, raportul dintre înălțimea și diametru, etc. și este cercetată experimental de mulți autori /32/, /33/, /28/, /29/, /34/, /35/.

Dupa Fabich K. /32/, presiunea vântului se distribuie după următoarea lege :

$$p_v = p_0 \sum_0^3 a_n \cos n\varphi$$

$$= p_0 (-0,7 + 0,45 \cos \varphi + 1,2 \cos 2\varphi) \quad (II.51)$$

Graficul ecuației (II.51) este reprodus în fig.(II.13)

Girkman K./36/ la calculul plăcii cilindrice supuse acțiunii vântului a folosit următoarea lege de distribuție :

$$p_v = p_0 \sum_0^4 a_n \cos n\varphi$$

$$= p_0 (-0,576 + 0,263 \cos \varphi + 0,950 \cos 2\varphi + 0,462 \cos 3\varphi - 0,189 \cos 4\varphi)$$

aici p_0 este presiunea dinamică de bază.

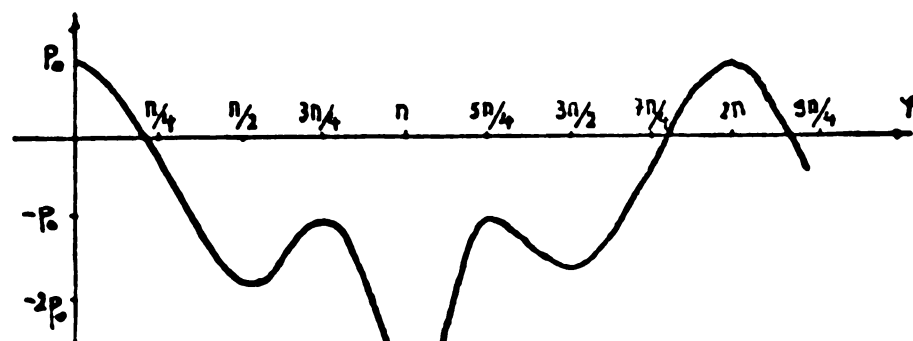


Fig. II.13

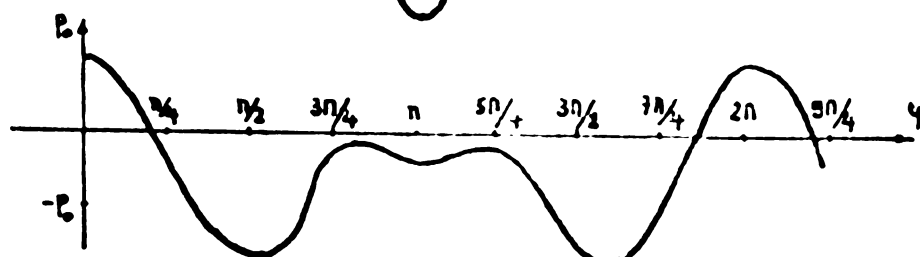


Fig. II.14

Graficul ecuației (II.51) este reprodus în fig.(II.24)

După modelul cercetat de Purdy /28/, distribuția presiunii vântului se poate reprezenta aproximativ astfel :

$$p_v = p_0 \left(\sum_0^N a_n \cos n\varphi + \sum_1^M \sum_0^N a_{mn} \bar{x}^m \cos n\varphi \right) \quad (II.53)$$

în care p_0 este presiunea dinamică a vântului corespunzătoare unei înălțimi date de la suprafața solului, $\bar{x} = \frac{x}{a}$.

Coeficienții adimensionali sînt determinați empiric, folosind datele experimentale. Pentru cilindri cu capac plan, ecuațiile determinate de Purdy sînt date în tabelul (II.4).

Rish /29/ a elaborat pentru cilindri deschizi (fără capac) ecuația aproximativă următoare pentru cazul vântului puternic cu viteza uniformă :

$$p_v = p_0 (-0,387 + 0,338 \cos \varphi + 0,533 \cos 2\varphi + 0,471 \cos 3\varphi + 0,166 \cos 4\varphi - 0,066 \cos 5\varphi + 0,055 \cos 6\varphi)$$

$$p_v = p_0 \sum_0^6 a_n \cos n\varphi \quad (II.54)$$

în care : p_0 este presiunea dinamică pe fața frontală = $0,6 x$ (viteza vântului, în metri pe secundă), newton pe metru pătrat. Graficul ecuației (II.54) este reprodus în fig.(II.15). În plus, există o secțiune internă a $0,607 p_0$ care dă $a_0 = -0,22$. Ecuația (II.54) se bazează pe măsurătorile făcute de Cowdrey și O'Neil /39/. Aici se neglijează variația presiunii vântului după direcția axială.

II.2.2 Calculul rezervorului cilindric circular sub acțiunea vântului

Problema aceasta a fost studiată de mai mulți autori. Girkmann, K. /36/ a folosit teoria de membrană pentru rezolvarea problemei.

Aurel A. Beleş și Mircea V. Doare /24/ au folosit ecuația (II.51) pentru calculul la vînt al coșurilor. Se deosebesc trei termeni în partea dreaptă a ecuației (II.51).:

TABELUL II.4.

1. Cilindrul cu diametru 2 ft, înălțimea 6 in.

$N = 10$ $M = 3$

COEFICIENTII ADIMENSIONALI a_{mn}

n	m	0	1	2	3
1		-0,2287	-0,7846	-3,7950	-4,8749
2		-0,2537	-0,8853	-5,3948	-7,0859
3		-0,5791	-0,7949	-3,6791	-4,3798
4		-0,0215	-1,2113	-3,1199	-2,4419
5		-0,0048	-0,3525	-0,7501	-0,4584
6		-0,0665	-1,6520	-1,6520	-1,5010
7		-0,0338	-0,4104	-0,9183	-0,6212
8		-0,0025	-0,0260	-0,0871	-0,2258
9		-0,0207	-0,2198	-0,6078	-0,4962
10		-0,0160	-0,2133	-0,5477	-0,4346

2. Cilindrul cu diametrul 1ft , înălțimea 2lin.

$N = 10$ $M = 5$

COEFICIENTII ADIMENSIONALI a_{mn}

n	m	0	1	2	3	4	5
1		-0,6165	-0,0355	-0,2829	-0,3870	-0,1572	-0,0207
2		-0,1623	-1,1652	-1,8173	-1,1876	-0,3506	-0,0381
3		-0,4663	-2,2199	-3,0350	-1,7566	-0,4559	-0,0430
4		-0,0992	-0,5388	-0,2806	-0,0380	-0,0115	-0,0029
5		-0,0478	-0,5258	-0,7299	-0,3865	-0,0875	-0,0068
6		-0,0061	-0,2734	-0,4997	-0,2914	-0,0728	-0,0066
7		-0,0110	-0,1468	-0,1133	-0,0359	-0,0038	-0,0003
8		-0,0070	-0,2811	-0,3580	-0,1722	-0,0371	-0,0029
9		-0,0029	-0,0095	-0,0561	-0,0402	-0,0120	-0,0014
10		-0,0197	-0,1142	-0,1734	-0,1125	-0,0340	-0,0037

Unul corespunzător termenului de încărcare simetric. Al doilea corespunzător termenului de încărcare antisimetric și al treilea corespunzător termenului de încărcare periodică.

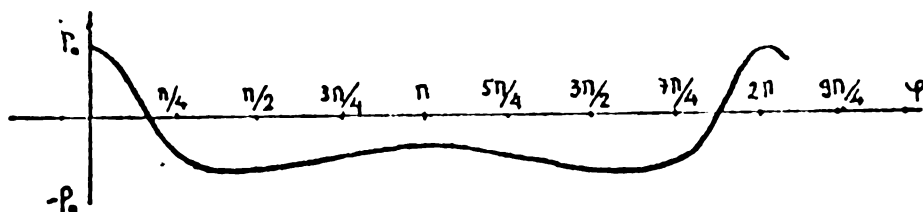


Fig. II.15

Soluția simetrică se caută ca pentru un inel încărcat simetric, suprapunând și perturbațiile de la marginea inferioară. Soluția antisimetrică se stabilește pe baza ipotezei de membrană care coincide în acest caz cu soluția ce se obține pentru o consolă încărcată cu sarcină liniară. Soluția periodică se obține ca pentru un inel solicitat corespunzător, suprapunând perturbațiile marginale.

Krajcinovic /37/ și Rish /29/ au folosit teoria semi-membrană în care se neglijează deformația unghiulară specifică și alungirea specifică circumferențială. Gopalacharyulu S. și Johns.D.J. /38/ au elaborat o metodă de calcul mai exactă care se batează pe teoria lui Donnell.

Dacă se notează \bar{u} , \bar{v} , \bar{w} ca deformația axială, tangențială, radială adimensională ($\bar{u} = u/a$, $\bar{v} = v/a$, $\bar{w} = w/a$) și \bar{x} ca coordonata axială adimensională ($\bar{x} = x/a$), ecuațiile (II.11a,b,c) în (I.4.5) se pot scrie astfel :

$$\frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{(1-\mu)}{2} \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \varphi^2} + \frac{(1+\mu)}{2} \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} - \frac{\mu \partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} = \frac{-(1-\mu^2)e}{Eh} x \quad (\text{II.55a})$$

$$\frac{(1+\mu)}{2} \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} + \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \varphi^2} + \frac{(1-\mu)}{2} \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} - \frac{\partial \bar{w}}{\partial \varphi} = \frac{-(1-\mu^2)e}{Eh} y \quad (\text{II.55b})$$

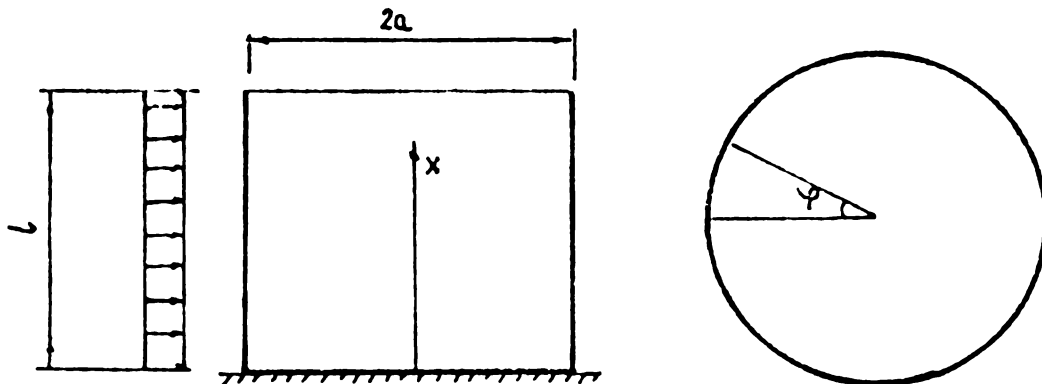
$$\mu \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} - \frac{h^2}{12a^2} \nabla^4 \bar{w} = \frac{-(1+\mu^2)a}{Eh} z \quad (\text{II.55c})$$

in care $\nabla^4 = \left(\frac{\partial^4}{\partial \bar{x}^4} + 2 \cdot \frac{\partial^4}{\partial \bar{x}^2 \partial \varphi^2} + \frac{\partial^4}{\partial \varphi^4} \right)$

In acest caz , avem $X = 0, Y=0, Z = \sum_0^6 a_n \cos n\varphi$ (II.52)

Lungirile specifice și variația curburilor :

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} & \chi_x &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} \frac{1}{a} \\ \varepsilon_\varphi &= \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} & \chi_\varphi &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \frac{1}{a} \\ \gamma_{x\varphi} &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} - \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} & \chi_{x\varphi} &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \frac{1}{a} \end{aligned} \quad (\text{II.56})$$



Eforturile unitare :

$$\begin{aligned} \sigma_x &= \frac{E}{(1-\mu^2)} \left[\frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \mu \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} \right) \right] \\ \sigma_\varphi &= \frac{E}{(1-\mu^2)} \left[\frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} \right] \\ \tau_{x\varphi} &= \frac{E}{2(1+\mu)} \left(\frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} \right) \end{aligned} \quad (\text{II.57})$$

Momentele pe unitatea de lungime și forța tăietoare efectivă la $x = \text{const}$ (corespunzătoare cu ipoteza lui Kirchoff) sînt :

$$M_x = - \frac{K}{a^2} \left(\frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} + \mu \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \right)$$

$$M_\varphi = - \frac{K}{a^2} \left(\frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} + \mu \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} \right) \quad (\text{II.58})$$

$$Q_{x,ef} = - \frac{K}{a^2} \left[\frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x}^3} + (2 - \mu) \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi^2} \right]$$

Condițiile de margine

VCondițiile de margine la partea inferioară (încăstrat)

$$\bar{u} \Big|_{\bar{x}=0} = 0 \quad (\text{II.59a}) \quad \bar{w} \Big|_{\bar{x}=0} = 0 \quad (\text{II.59c})$$

$$\bar{v} \Big|_{\bar{x}=0} = 0 \quad (\text{II.59b}) \quad \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \Big|_{\bar{x}=0} = 0 \quad (\text{II.59d})$$

- Condițiile de margine la partea superioară (liberă) :

$$\bar{\sigma}_x \Big|_{\bar{x} = L/a} = 0 \quad (\text{II.60a})$$

$$\bar{\tau}_{xy} \Big|_{\bar{x} = L/a} = 0 \quad (\text{II.60b})$$

$$M_x \Big|_{\bar{x} = L/a} = 0 \quad (\text{II.60c})$$

$$Q_{x,ef} \Big|_{\bar{x} = L/a} = 0 \quad (\text{II.60d})$$

Soluția pentru componenta uniformă

Pentru componenta uniformă a_0 , soluția a fost rezolvată /237.

Ecuația (II.3) în (II.11) se poate scrie astfel :

$$-(1 - \mu^2)w - \frac{h^2}{12a^2} \frac{\partial^4 w}{\partial \bar{x}^4} = p_0 (1 - \mu^2) a \frac{q_0}{Eh} \quad (\text{II.61a})$$

Ecuația (II.1a) devine :

$$\frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} - \mu \bar{w} = 0 \quad (\text{II.61b})$$

Condițiile de margini devin :

$$\begin{aligned} \bar{w} &= \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} = 0 & \text{in } \bar{x} = 0 \\ \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} &= \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x}^3} = 0 & \text{in } \bar{x} = L/a \end{aligned} \quad (\text{II.61c})$$

- Soluția este :

$$\bar{w}^0 = \lambda G [1 - \beta_2 + A_0 (\beta_3 - \beta_1) + k_0 \beta_4] \quad (\text{II.61d})$$

in care :

$$G = a_0 / (a/h)^2 \quad \lambda = p_0 a^3 / Eh^3$$

$$\beta_1 = \text{chk}_0 \bar{x} \text{sink}_0 \bar{x} \quad \beta_2 = \text{chk}_0 \bar{x} \text{cosk}_0 \bar{x}$$

$$\beta_3 = \text{shk}_0 \bar{x} \text{cosk}_0 \bar{x} \quad \beta_4 = \text{shk}_0 \bar{x} \text{sink}_0 \bar{x}$$

$$k_0^4 = 3(1 - \mu^2) a^2 / h^2$$

$$\mu_0 = k_0 L / a$$

$$A_0 = (\text{sh } \mu_0 \text{cos } \mu_0 + \sin \mu_0 \text{cos } \mu_0) / (\text{ch}^2 \mu_0 + \cos^2 \mu_0)$$

$$B_0 = (\text{sh}^2 \mu_0 + \sin^2 \mu_0) / (\text{ch}^2 \mu_0 + \cos^2 \mu_0)$$

Intr-adevăr , pentru raportul mare (a/h) (adică pentru plăci curbe foarte subțiri) și pentru raportul mare (L/a), se poate aproxima soluția cu :

$$\bar{w}^0 = \lambda G [1 - (\cos_0 \bar{x} + \text{sink}_0 \bar{x}) e^{-k_0 \bar{x}}] \quad (\text{II.61e})$$

Aceasta reprezintă soluția cilindrului infinit de lung.

Soluția pentru alte componente

La început, observăm că soluția particulară a ecuațiilor (II.55) pentru încărcarea $p_0 \sum_1^N a_n \text{cosn}\psi$ poate fi dezvoltată

pe următoarea bază :

$$\bar{u}_p = c \quad (\text{II.62a})$$

$$\bar{v}_p = \sum_1^N b_n \sin n\psi$$

$$\bar{w}_p = \sum_1^N c_n \cos n\psi$$

Ecuația (II.55a) este trivial satisfăcută și două ecuații rămase vor fi satisfăcute dacă punem :

$$b_n = 12 \lambda (1 - \mu^2) \frac{a_n}{n^5}$$

$$c_n = 12 \lambda (1 - \mu^2) \frac{a_n}{n^4} \quad (\text{II.62b})$$

Pentru soluția omogenă a ecuațiilor (II.55), folosim analiza lui Hoff /31/. Se poate arăta că, partea omogenă a ecuațiilor poate fi redusă la :

$$\nabla^8 \bar{w} + 4k_0^4 \frac{\partial^4 \bar{w}}{\partial \bar{x}^4} = 0$$

$$\nabla^4 \bar{u} = \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x}^3} - \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi^2}$$

$$\nabla^4 \bar{v} = (2 + \mu) \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2 \partial \varphi} + \frac{\partial^3 \bar{w}}{\partial \varphi^3} \quad (\text{II.62c})$$

în care : $k_0^4 = 3(1 - \mu^2) a^2 / h^2$

Pe baza $\bar{w} = e^{\beta \bar{x}} \cos n\varphi$, rădăcinile caracteristice ale ecuației de gradul opt pot arăta astfel :

$$\alpha_1 = \frac{1}{2} \left(\Omega + k_0 + \frac{n^2}{\Omega} \right) \quad \beta_1 = \frac{1}{2} \left(\Omega - k_0 - \frac{n^2}{\Omega} \right)$$

$$\alpha_2 = \frac{1}{2} \left(\Omega - k_0 + \frac{n^2}{\Omega} \right) \quad \beta_2 = \frac{1}{2} \left(\Omega + k_0 - \frac{n^2}{\Omega} \right) \quad (\text{II.63})$$

în care : $\Omega = \left\{ - (k_0^2/2) + \left[(k_0^2/2)^2 - n^4 \right]^{1/2} \right\}^{1/2}$

Soluția omogenă este dezvoltată în /31/ și la aceasta se adaugă soluția particulară :

$$\begin{aligned} \bar{u} = & \sum_1^6 \left(\frac{1}{2k_0^2} \right) \left[-A_1 (N_1' \cos \beta_1 \bar{x} + N_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + \right. \\ & + A_2 (N_1 \cos \beta_1 \bar{x} - N_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} - A_3 (N_2' \cos \beta_2 \bar{x} + \\ & + N_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + A_4 (N_2 \cos \beta_2 \bar{x} - N_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + \\ & \left. + A_5 (N_2' \cos \beta_2 \bar{x} + N_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + A_6 (N_2 \cos \beta_2 \bar{x} - N_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & + A_5(N_1' \cos \beta_1 \bar{x} - N_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} - A_6(N_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \\
 & + N_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_7(N_2' \cos \beta_2 \bar{x} - N_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} - \\
 & - A_8(N_2 \cos \beta_2 \bar{x} + N_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} \Big] \cos n\varphi \quad (\text{II.64a})
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \bar{v} = \sum_1^6 \left(\frac{n}{2k_0^2} \right) & \left[+ A_1(M_1' \cos \beta_1 \bar{x} + M_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} - \right. \\
 & - A_2(M_1 \cos \beta_1 \bar{x} - M_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + A_3(M_2' \cos \beta_2 \bar{x} + \\
 & + M_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} - A_4(M_2 \cos \beta_2 \bar{x} - M_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + \\
 & + A_5(M_1' \cos \beta_1 \bar{x} - M_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} - A_6(M_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \\
 & + M_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_7(M_2' \cos \beta_2 \bar{x} - M_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} - \\
 & \left. - A_8(M_2 \cos \beta_2 \bar{x} + M_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + 2k_0^2 \frac{b_n}{n} \right] \sin n\varphi \quad (\text{II.64b})
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \bar{w} = \sum_1^6 & (A_1 \cos \beta_1 \bar{x} + A_2 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + \\
 & + (A_3 \cos \beta_2 \bar{x} + A_4 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + (A_5 \cos \beta_1 \bar{x} - A_6 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + \\
 & + (A_7 \cos \beta_2 \bar{x} - A_8 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + c_n \Big] \cos n\varphi \quad (\text{II.64c})
 \end{aligned}$$

Polosind ecuațiile (II.57), (II.58), și rădăcinile date de Hoff /31/ se găsesc următoarele expresii :

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \Big|_{\bar{x}=0} & = \sum_1^6 (- A_1 \alpha_1 + A_2 \beta_1 - A_3 \alpha_2 + A_4 \beta_2 + A_5 \alpha_1 - \\
 & - A_6 \beta_1 + A_7 \alpha_2 - A_8 \beta_2) \cos n\varphi \quad (\text{II.64d})
 \end{aligned}$$

$$\sigma_x = \sum_1^6 \left\{ \frac{En^2}{2k_0^2} \left[(A_1 \sin \beta_1 \bar{x} - A_2 \cos \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + \right. \right. \\ \left. \left. + (A_3 \sin \beta_2 \bar{x} - A_4 \cos \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} - (A_5 \sin \beta_1 \bar{x} + A_6 \cos \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} - \right. \right. \\ \left. \left. - (A_7 \sin \beta_2 \bar{x} + A_8 \cos \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} \right] \cos n\psi \right. \quad \text{(II.64e)}$$

$$\tau_{xy} = \sum_1^6 \frac{En}{2k_0^2} \left[-A_1 (\beta_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \alpha_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} - \right. \\ - A_2 (\alpha_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \beta_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} - A_3 (\beta_2 \cos \beta_2 \bar{x} - \\ - \alpha_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} - A_4 (\alpha_2 \cos \beta_2 \bar{x} + \beta_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + \\ + A_5 (\beta_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \alpha_2 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_6 (\alpha_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \\ - \beta_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_7 (\beta_2 \cos \beta_2 \bar{x} + \alpha_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + \\ \left. + A_8 (\alpha_2 \cos \beta_2 \bar{x} - \beta_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} \right] \sin n\psi \quad \text{(II.64f)}$$

$$u_x = \left(\frac{K}{a} \right) \sum_1^6 \left[A_1 (\psi_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \psi_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + \right. \\ + A_2 (\psi_1' \cos \beta_1 \bar{x} + \psi_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + A_3 (\psi_2 \cos \beta_2 \bar{x} - \\ - \psi_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + A_4 (\psi_2' \cos \beta_2 \bar{x} + \psi_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + \\ + A_5 (\psi_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \psi_1' \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_6 (\psi_1' \cos \beta_1 \bar{x} - \\ - \psi_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_7 (\psi_2 \cos \beta_2 \bar{x} + \psi_2' \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + \\ \left. + A_8 (\psi_2' \cos \beta_2 \bar{x} - \psi_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + n^2 c_n \right] \cos n\psi \quad \text{(II.64g)}$$

$$\begin{aligned}
 Q_{x,ef} = - & \left(\frac{k}{a^2} \sum_1^6 \left[A_1 (-\theta_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \theta'_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + \right. \right. \\
 & + A_2 (-\theta'_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \theta_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{-\alpha_1 \bar{x}} + A_3 (-\theta_2 \cos \beta_2 \bar{x} + \\
 & + \theta'_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + A_4 (-\theta'_2 \cos \beta_2 \bar{x} - \theta_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{-\alpha_2 \bar{x}} + \\
 & + A_5 (\theta_1 \cos \beta_1 \bar{x} + \theta'_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_6 (\theta'_1 \cos \beta_1 \bar{x} - \\
 & - \theta_1 \sin \beta_1 \bar{x}) e^{\alpha_1 \bar{x}} + A_7 (\theta_2 \cos \beta_2 \bar{x} + \theta'_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} + \\
 & \left. \left. + A_8 (\theta'_2 \cos \beta_2 \bar{x} - \theta_2 \sin \beta_2 \bar{x}) e^{\alpha_2 \bar{x}} \right] \cos n\psi \right) \quad (II.64h)
 \end{aligned}$$

In expresiile anterioare, s-au folosit următoarele definiții :

$$\begin{aligned}
 N_1 &= \left[\frac{n^2}{\alpha_1^2 + \beta_1^2} + \mu \right] \alpha_1 & N_1' &= \left[\frac{n^2}{\alpha_1^2 + \beta_1^2} - \mu \right] \beta_1 \\
 N_2 &= \left[\frac{n^2}{\alpha_2^2 + \beta_2^2} + \mu \right] \alpha_2 & N_2' &= \left[\frac{n^2}{\alpha_2^2 + \beta_2^2} - \mu \right] \beta_2
 \end{aligned} \quad (II.65a)$$

$$\begin{aligned}
 K_1 &= \frac{n^2 (\alpha_1^2 - \beta_1^2)}{(\alpha_1^2 + \beta_1^2)^2} - (2 + \mu) & K_1' &= \frac{n^2 \alpha_1 \beta_1}{(\alpha_1^2 + \beta_1^2)^2} \\
 K_2 &= \frac{n^2 (\alpha_2^2 - \beta_2^2)}{(\alpha_2^2 + \beta_2^2)^2} - (2 + \mu) & K_2' &= \frac{n^2 \alpha_2 \beta_2}{(\alpha_2^2 + \beta_2^2)^2}
 \end{aligned} \quad (II.65b)$$

$$\begin{aligned}
 \Psi_1 &= \mu n^2 - \alpha_1^2 + \beta_1^2 & \Psi_1' &= 2 \alpha_1 \beta_1 \\
 \Psi_2 &= \mu n^2 - \alpha_2^2 + \beta_2^2 & \Psi_2' &= 2 \alpha_2 \beta_2
 \end{aligned} \quad (II.65c)$$

$$\theta_1 = \alpha_1^3 - 3 \alpha_1 \beta_1^2 - \alpha_1 n^2 (2 - \mu) \quad \theta_1' = \beta_1^3 - 3 \alpha_1^2 \beta_1 + (2 - \mu) n^2 \beta_1$$

$$\theta_2 = \alpha_2^3 - 3 \alpha_2 \beta_2^2 - \alpha_2 n^2 (2 - \mu) \quad \theta_2' = \beta_2^3 - 3 \alpha_2^2 \beta_2 + (2 - \mu) n^2 \beta_2$$

Folosind ecuațiile (II.59), (II.60), (II.64), 8 ecuații. pretinse pentru 8 constante A_1 pînă A_8 sînt obișnuite. Constantele sînt evaluate pentru fiecare n de la 1 pînă la 6 cu ajutorul calculatorului. Adăugînd această soluție, celei de la componenta uniformă (II.61d) avem soluția totală.

Deplasarea pozitivă maximă (spre interior) se află pe marginea de sus a generatorului frontal. O mărime mare a deplasării spre exterior se află la $\psi = 60^\circ$.

Deplasările pe fața neexpusă a bătăii vîntului sînt mici și se pot neglija în anumite cazuri.

Dacă se folosește relația distribuției presiunii vîntului a lui Purdy (II.53), atunci pentru partea $p = p_0 \sum_{n=1}^5 \sum_{m=0}^n a_{mn} x^m \cos n\psi$, soluția particulară a ecuației lui Donnell este mai complicată.

Pentru $p = p_0 a_{m0} \bar{x}^m$ ($m < 8$), luăm :

$$\bar{u}_p = - \mu p_0 \frac{a_{m0}}{Eh} \left[\frac{\bar{x}^{m+1}}{m+1} - m(m-1)(m-2) \bar{x}^{m-3} c^2 \right] \quad (\text{II.66})$$

$$\bar{v}_p = 0$$

$$\bar{w}_p = - \frac{p_0 a_{m0}}{Eh} \left[\bar{x}^m - m(m-1)(m-2)(m-3) \bar{x}^{m-4} c^2 \right]$$

Pentru $p = p_0 a_{mn} \bar{x}^m \cos n\psi$, se scrie :

$$\bar{u}_p = - 12 (1 - \mu^2) a_{mn} \cos n\psi \frac{X_1}{n^8}$$

$$\bar{v}_p = - 12 (1 - \mu^2) a_{mn} \sin n\psi \frac{X_2}{n^8} \quad (\text{II.67})$$

$$\bar{w}_p = - 12 (1 - \mu^2) a_{mn} \cos n\psi \frac{X_3}{n^8}$$

Funcțiile X_1 , X_2 , X_3 sînt în tabelul (II.5).

TABELUL II.5.

M	X_1	X_2	X_3
1	$-n^2$	$-n^3\bar{x}$	$-n^4\bar{x}$
2	$-2n^2\bar{x}$	$-2n(2-M) - n^3\bar{x}^2$	$-4n^2 - n^4\bar{x}^2$
3	$-6(4+M) - 3n^2\bar{x}^2$	$-6n(2-M)\bar{x} - n^3\bar{x}^3$	$-12n^2\bar{x} - n^4\bar{x}^3$
4	$-24(4+M)\bar{x} - 4n^2\bar{x}^3$	$(96M - 48)/n - 24(L - M^2)/(n^5c^2) - 12(2 - M)n\bar{x}^2 - n^3\bar{x}^4$	$-72 + 24(L - M^2)/(c^2n^4) - 24n^2\bar{x}^2 - n^4\bar{x}^4$
5	$120(L - M^2)/(c^2n^6);$ $-(480M + 1200)/n^2 -$ $-60(4+M)\bar{x}^2 - 5n^2\bar{x}^4$	$[(L - M^2)/(c^2n^5) +$ $-2(2M - L)/n]120\bar{x} -$ $-20(2-M)n\bar{x}^3 - n^3\bar{x}^5$	$[(L - M^2)/(c^2n^4 - 3)]$ $\cdot 120\bar{x} - 40n^2\bar{x}^3 -$ $- n^4\bar{x}^5$

CAPITOLUL III

VOALAREA REZERVOARELOR CILINDRICE VERTICALE SUB ACȚIUNEA VÂNTULUI

I. INTRODUCERE

Unul din fenomenele cele mai complexe de cedare a structurilor și în același timp și printre cele mai periculoase este cel de instabilitate. Fenomenul acesta depinde de o mulțime de factori, greu de stăpinit, periculos din cauza modului brusc în care se poate produce avaria, fără semne prevestitoare.

În anul 1947, Batdorf /40/ a aplicat ecuațiile lui Donnell /41/ pentru cilindru voalat sub forța axială, presiunea laterală și hidrostatică. Rezultatele calculate au fost comparate cu experimente. Problemele similare au fost studiate și de Flügge /42/, Timoshenko /43/, Karman și Tsien, Donnell, Lorenz, Mises etc... Studiile acestei probleme au fost limitate la o pânză cilindrică cu condiții simple, rezemate la margini, sub acțiunea presiunii laterale uniforme.

Studiile voalării unei pânze cilindrice sub presiunea exterioară au revenit în anii recentți de când turnul de răcire din Ferrybridge din Anglia a fost defectat din cauza vântului. Vântul creează o presiune neuniformă pe suprafața exterioară a pânzei și un vacuum parțial în interior prin trecerea lui peste virful deschis la pânzei. Problemele mai complicate studiate cuprind voalarea cilindrilor sub presiune laterală care variază de-a lungul direcției axiale și voalarea sub o bandă de presiune, care este uniformă sau este de forma $p = p_0 \sum_0^k a_k \cos nk$. Ace-

te probleme sînt studiate de Resinger F., Greiner R. /44/ , /45/, /46/, /47/ , /48/, Alroth B.O. /49/, /50/, Hoff /51/, Langhaer H.L., Borese A.P., /52/, /53/, /54/ și alții.

Problema de voalarea unei pînze cilindrice sub acțiunea vîntului cu teoria dezvoltată nu este rezolvată datorită conducerii la ecuații diferențiale neliniare cu derivate parțiale de ordin superior și constituirii dificultății din punct de vedere matematic. Se folosesc niște metode aproximative.

Wang Y.S. și David P. Billington /55/ au presupus că la voalarea sub acțiunea vîntului, deformația cilindrului este semi-inextensibilă. Pornind de la ecuațiile neliniare generale de echilibru date de Love, Flügge și Timoshenko , autorii /55/ au simplificat formularea prin introducerea unor ipoteze. În cazul voalării unei pînze cilindrice circulare simplu rezemate la extremități sub presiunea laterală uniformă, autorii au găsit o concordanță bună în comparația teoriei lui Flügge.

Alroth B.O., Maderspach V., Gaunt J.T., Sword J.H. /50/, /56/ au folosit metoda energetică pentru rezolvarea acestei probleme . Rezultatele obținute pentru cazuri speciale au o concordanță în comparația rezultatelor respective ale lui Mises , Flügge și Timoshenko.

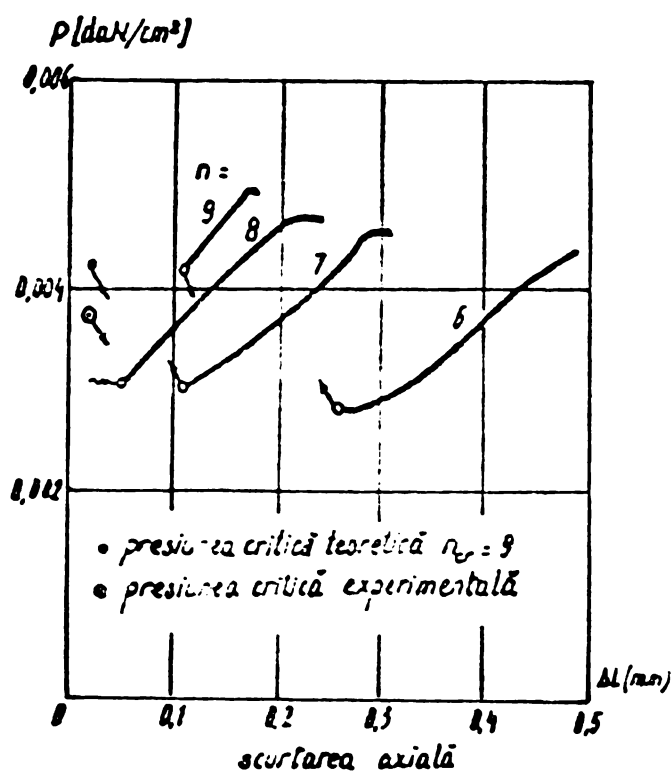
Voalarea pînzelor cilindrice circulare cu grosimi variabile în trepte , sub presiune exterioară uniformă a fost studiată prima dată de Ebner H./65/ și mai tîrziu în /45/, /46/, /47/, /66/. Pe baza teoriei liniare, Resinger F. și Greiner R. /44/, /48/ au dezvoltat concepția de calcul propusă în /47/ și au redus verificarea la voalare a unui cilindru supus la o presiune neuniformă exterioară la verificarea unui cilindru supus la o subpresiune constantă echivalentă . În /48/ Greiner R. a elaborat un mod de calcul practic pentru verificarea la voalare a cilindrilor sub acțiunea vîntului. Acest mod de calcul pornește de la un cilindru echivalent cu trei tronsoane, prin aceasta simplificîndu-se situația din practică în care apar cilindri cu mai multe grosimi, se dau formulele pentru determinarea cifrelor de voalare în cazul voalării generale și parțiale și se poate determina forma de voalare.

II. VOALAREA PINZELOR CILINDRICE SUB ACTIUNEA PRESIUNII EXTERIOARE UNIFORME

II.1. Mecanismul pierderii stabilității

Pierderea stabilității cilindrului circular supus la presiune exterioară uniformă se caracterizează prin apariția nodului de flambaj caracterizat printr-o singură semiundă în direcția longitudinală și mai multe unde în direcția circulară.

Curbele experimentale obținute pe un cilindru izotrop din oțel având dimensiunile $L = 300$ mm , $\delta = 100$ mm, $\delta = 0,195$ mm se prezintă în figura (III.1) /57/, /58/,. Presiune critică superioară obținută pe



cale teoretică corespunde la modul de voalare (1,9) iar cilindrul real după saltul echilibrului trece în modul de voalare (1,8). Din figura (III.1) se observă că modulurile prevocalate ale cilindrului din presiunea exterioară sînt stabile și presiunea

Fig. III.1

poate crește mai mult decît încarcarea teoretică. Aceste sporuri ale încărcării postcritice nu pot fi folosite în structuri, deoarece ele sînt caracterizate prin deformații și tensiuni neadmisibile de mari.

Pentru cilindru lung, numărul undelor circulare care apar după voalare este mic și alte moduri cu număr mare de unde circulare nu s-au pus în evidență (fig.III.2) /57/.

Pentru cilindru scurt, după atingerea încălzirii critice superioare apar modurile de voalare care se caracterizează prin un număr mare de unde circulare și au fost puse în evidență multe curbe postcritice corespunzătoare

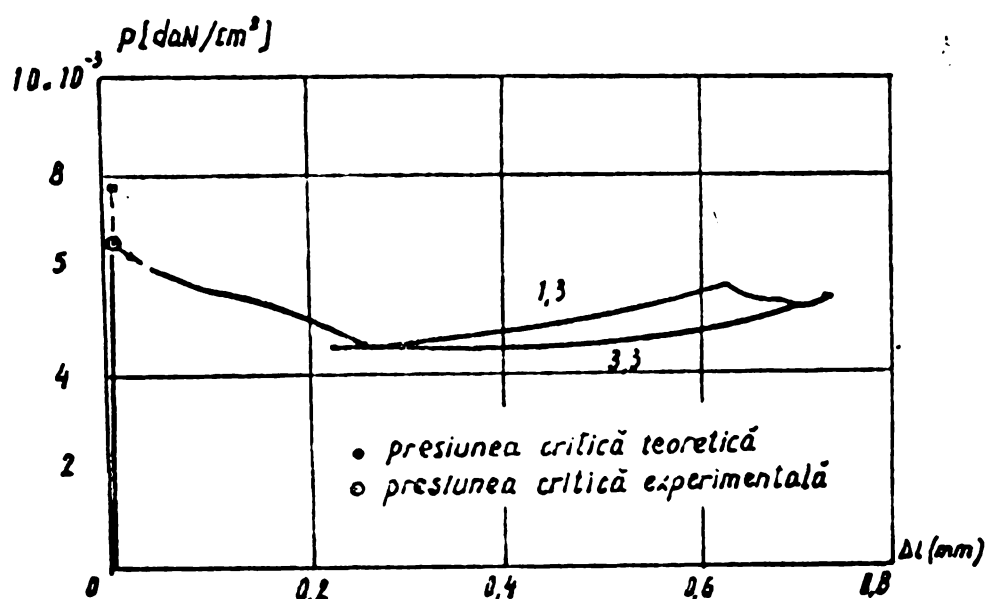


Fig. III 2

undelor circulare (Fig.III.3) /57/.

Curbele presiune - scurtare arată că la început scurtarea crește liniar cu presiune până la atingerea presiunii critice. La atingerea presiunii critice superioare se produce saltul echilibrului. Pierderea stabilității începe cu formarea deformației locale, care se dezvoltă pe toată suprafața cilindrului. Noua situație este o situație de echilibru stabil care poate suporta presiuni sporite. La descărcare, curba postcritică admite un minim care corespunde cu presiunea critică inferioară a modului de voalare și revenirea se face pe ramura instabilă la o presiune mai mică decât la încărcarea directă.

II.2. Ecuatiile de echilibru

La deducerea ecuațiilor (I.2a + I.2f) în I.4.2 nu s-a luat în considerare variația curburii elementului.

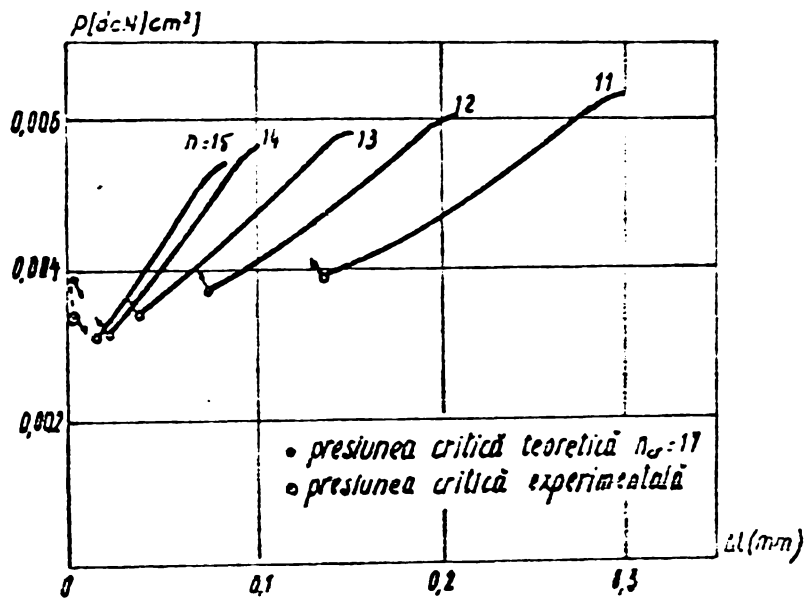


Fig. III.3

Acest procedeu este rezonabil dacă forțele sectoriale N_x , N_y și N_{xy} sînt mici în comparație cu valorile lor critice, pentru care poate apărea flambajul lateral al plăcii. La problemele stabilității trebuie să se ia în considerare variația curburii elementului. În acest caz, ecuațiile de echilibru ale unei plăci cilindrice au forma următoare :

$$a \frac{\partial N_x}{\partial x} - \frac{\partial N_{xy}}{\partial y} - a N_x \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - a N_{xy} \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - N_y \left(\frac{\partial v}{\partial x} - \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right) - N_y \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) = 0 \quad (\text{III.1a})$$

$$\frac{\partial N_y}{\partial y} + a \frac{\partial N_x}{\partial x} + a N_x \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - N_x \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} \right) + N_y \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) - N_y \left(1 + \frac{\partial v}{a \partial y} + \frac{\partial^2 w}{a \partial y^2} \right) = 0 \quad (\text{III.1b})$$

$$e \frac{\partial Q_x}{\partial x} + \frac{Q_\varphi}{\partial \varphi} + N_{x\varphi} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) + a N_x \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + N_\varphi \left(1 + \frac{\partial v}{a \partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{a \partial \varphi^2} \right) + M_{\varphi x} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) + qa = 0 \quad (\text{III.1c})$$

$$a \frac{\partial M_{x\varphi}}{\partial x} - \frac{\partial M_\varphi}{\partial \varphi} - a M_x \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - M_{\varphi x} \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) + a Q_\varphi = 0 \quad (\text{III.1d})$$

$$\frac{\partial M_{\varphi x}}{\partial \varphi} + a \frac{\partial M_x}{\partial x} + a M_{x\varphi} \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} - M_\varphi \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) - a Q_x = 0 \quad (\text{III.1e})$$

$$M_x \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) + a M_{x\varphi} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + M_{\varphi x} \left(1 + \frac{\partial v}{a \partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{a \partial \varphi^2} \right) - M_\varphi \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial \varphi} \right) + a (N_{x\varphi} - N_{\varphi x}) = 0 \quad (\text{III.1f})$$

III.3. Voalarea pişcilor cilindrice sub acţiunea unei presiuni externe uniforme

La stabilirea acestor ecuaţii (III.1a + III.1f) nu a fost luată în considerare modificarea dimensiunilor elementului studiat datorită extinderii suprafeţei mediane. În studiul problemelor de stabilitate se introduce câte odată o exactitate mai mare în stabilirea ecuaţiilor de echilibru ale elementului, luându-se în considerare şi deformaţiile ξ_x şi ξ_φ ale suprafeţei mediane. Deoarece

ξ_x şi ξ_φ sînt mici, atunci, exprimate ca derivate ale deplasărilor u , v şi w , ele vor fi introduse numai în acei termeni ai ecuaţiilor (III.1a + III.1c) care nu sînt multiplicaţi cu derivatele deplasărilor. După Timoshenko /43/ considerînd ecuaţiile (III.1a + III.1c) vom admite că, în cazul unei presiuni laterale uniforme, totale

forțele rezultante, cu excepția lui N_φ sînt mici și vom neglija termenii care conțin produsele acestor rezultate cu derivatele deplasărilor u , v și w .

Se va obține :

$$\begin{aligned}
 a \frac{\partial N_x}{\partial x} + \frac{\partial N_{\varphi x}}{\partial \varphi} - N_\varphi \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) &= 0 \\
 \frac{\partial N_\varphi}{\partial \varphi} + a \frac{\partial N_{x\varphi}}{\partial x} - Q_\varphi &= 0 \quad (\text{III.2}) \\
 a \frac{\partial Q_x}{\partial x} + \frac{\partial Q_\varphi}{\partial \varphi} + N_\varphi \left(1 + \frac{\partial v}{a \partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{a \partial \varphi^2} \right) + qa &= 0
 \end{aligned}$$

În ecuațiile (III.1d + III.1f) vom admite că atât momentele de încovoiere cât și cele de răsucire sînt mici și vom neglija, în consecință, produsele acestor momente cu derivatele deplasărilor u , v , w . În acest caz, primele două ecuații vor da :

$$\begin{aligned}
 Q_x &= \frac{\partial M_{\varphi x}}{a \partial \varphi} + \frac{\partial M_x}{\partial x} \\
 Q_\varphi &= \frac{\partial M_\varphi}{a \partial \varphi} - \frac{\partial M_{x\varphi}}{\partial x}
 \end{aligned} \quad (\text{III.3})$$

Substituind aceste expresii în ecuațiile (III.2) obținem :

$$\begin{aligned}
 a \frac{\partial N_x}{\partial x} + \frac{\partial M_{\varphi x}}{\partial \varphi} - N_\varphi \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial \varphi} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) &= 0 \\
 \frac{\partial M_\varphi}{\partial \varphi} + a \frac{\partial M_{x\varphi}}{\partial x} - \frac{\partial M_\varphi}{a \partial \varphi} + \frac{\partial M_{x\varphi}}{\partial x} &= 0 \quad (\text{III.4}) \\
 \frac{\partial^2 M_{\varphi x}}{\partial x \partial \varphi} + a \frac{\partial^2 M_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 M_\varphi}{a \partial \varphi^2} - \frac{\partial^2 M_{x\varphi}}{\partial x \partial \varphi} + \\
 + N_\varphi \left(1 + \frac{\partial v}{a \partial \varphi} + \frac{\partial^2 w}{a \partial \varphi^2} \right) + qa &= 0
 \end{aligned}$$

În timpul flambării, luăm în considerare extinderea suprafeței mediane a plăcii. Să înlocuim N_φ și q prin

$N_y (1 + \epsilon_x)$ respectiv $q (1 + \epsilon_x) (1 + \epsilon_y)$ și N_y prin $(-qa + N'_y)$ (unde N'_y este o variație mică a forței rezultante). La sfârșit, obținem ecuațiile diferențiale ale cilindrului circular în funcție de deplasări :

$$a^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1+\mu}{2} \frac{a \partial^2 v}{\partial x \partial y} - \mu a \frac{\partial w}{\partial x} + a \delta l \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x \partial y} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) + \frac{1-\mu}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0$$

$$\frac{1+\mu}{2} \frac{a \partial^2 u}{\partial x \partial y} + \frac{1-\mu}{2} \frac{a^2 \partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} - \frac{\partial w}{\partial y} + k \left[\frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^3 w}{\partial y^3} + \frac{a^2 \partial^3 w}{\partial x^2 \partial y} + a^2 (1-\mu) \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \right] = 0 \quad (\text{III.5})$$

$$a \mu \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} - w - k \left[\frac{\partial^3 v}{\partial y^3} + (2-\mu) a^2 \frac{\partial^3 v}{\partial x^2 \partial y} + \frac{a^4 \partial^4 w}{\partial x^4} + \frac{\partial^4 w}{\partial y^4} + 2a^2 \frac{\partial^4 w}{\partial x^2 \partial y^2} \right] = \delta \left(w + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right) \quad (\text{III.6})$$

Aici s-au notat : $\frac{qa (1-\mu^2)}{Eh} = \delta \quad \frac{h^2}{12a^2} = k$

Problema determinării valorii critice a presiunii laterale se reduce la rezolvarea acestor trei ecuații diferențiale de mai sus și la satisfacerea condițiilor de margini.

La cilindri cu capetele simplu rezemate, Mises /59/ pe baza ecuațiilor (III.5) a dedus formule variabile pentru orice lungime de cilindru :

$$q_{cr} = \frac{Eh}{a} \frac{1}{(n^2-1)\lambda_3^2} + \frac{h^2}{12a^2} \left(n^2 - 1 + \frac{2n^2-1-\mu}{\lambda_3} \right) \quad (\text{III.7})$$

În care : $\lambda_1 = \frac{\pi a}{L} \quad \lambda_3 = 1 + \left(\frac{n}{\lambda_1} \right)^2 \quad (\text{III.8})$

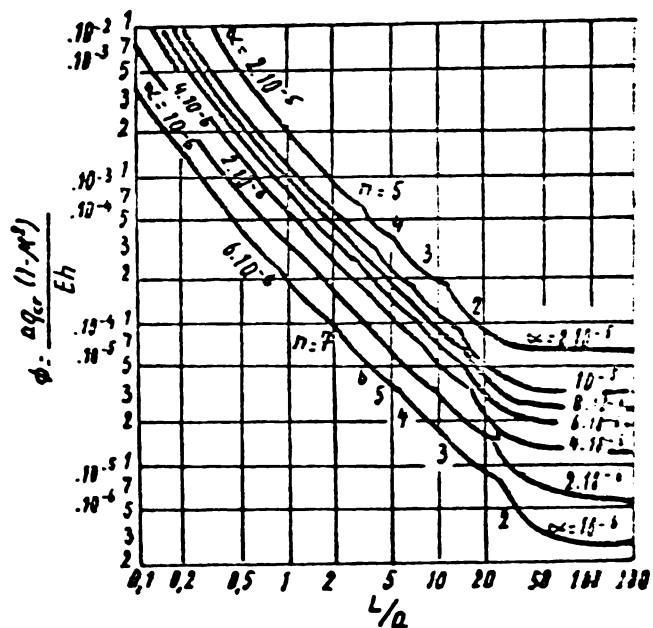
Valoarea lui n din relațiile (III.7), (III.8) se alege în așa fel încât să rezulte valoarea minimă a presiunii exterioare critice. Rezultatele calculului efectuate cu ajutorul ecuației (III.7), (III.8) pot fi repre-

zentate și astfel , luându-se în abscisă valorile raportului L/a iar în ordonată $(1 - \mu^2) \cdot a (q_{cr} / Eh)$. În cazul acesta pentru fiecare valoare a raportului $h^2/12e^2$, se obține o linie formată din porțiuni de curbă, corespunzătoare diferitelor valori n . Mai multe linii de acest tip sînt reprezentate în Fig.(III.4).

Se vede că pentru cilindri scufți, sarcina critică crește repede pe măsură ce raportul L/a descrește.

Papković /60/ a dedus din expresia lui Mises , formula aproximativ simplă :

În ipoteza că $n^2 \gg 1$, formula este :



$$q_{cr} = 0,856 \frac{E}{(1 - \mu^2)^{3/4}} \frac{h}{L} \left(\frac{h}{a} \right)^{3/2} \quad (III.9)$$

care pentru $\mu = 0,3$ devine :

$$q_{cr} = 0,92 \frac{Eh}{L} \left(\frac{h}{a} \right)^{3/2} \quad (III.10)$$

Din compararea rezultatelor teoretice cu cele experimentale s-a ajuns la concluzia că relația (III.10) este cea mai indicată și este mult folosită în practică.

III.3. Influente condițiilor de margini

Presiunea critică de bifurcare s-a stabilit pînă acum în condițiile rezemării simple a cilindrului la

extremități, considerând ca deplasările radiale nu sînt împiedicate la extremități. Cu studiul influenței condițiilor de margini asupra presiunii critice a cilindrului s-au ocupat de Salerno și Levine, Mesh Bijlaerd, Sacenkov, Alfutov, Iumatov, Thieleman și Esslinger și alții /57/. Condițiile de margine studiate se prezintă în tabelul (III.5) /57/ împreună cu presiunea critică superioară. Cazurile 1 ÷ 8 au fost cercetate de Thieleman și Esslinger. Cazurile 1,8 - 13 de Sacenkov și cazurile 1,7 - 17 de Alfutov.

Cazul 1 din tabelul (III.5) corespunde rezemării simple a cilindrului la extremități, iar cazul 8 corespunde încastrării perfecte la extremități. Presiunea critică superioară în cazul 8 este cu 50 % mai mare față de cilindrul simplu rezemat la extremități. În cazul 10 o extremitate a cilindrului este încastrată, iar cealaltă extremitate este simplu rezemată și presiunea critică este cu 25 % mai mare față de cazul 1 cu rezemarea clasică. Când cilindrul are un capăt încastrat și celălalt liber, presiunea critică este $0,595 q_{cr}$. Cazurile 14-16 corespund continuării încastrării elastice în direcția axială cu alte condiții de margine la cealaltă extremitate, unde o reprezintă coeficientul elasticității încastrării.

II.4. Influența imperfecțiunilor inițiale asupra presiunii critice

Studiul efectului imperfecțiunilor asupra mărimii presiunii critice a fost făcut de Donnell /61/, Volmir /62/, /63/, Loo /64/ și alți autori. Folosind aceeași metodă ca și în cazul tuburilor cilindrice comprimate axial s-a arătat că pentru acest caz de solicitare imperfecțiunile nu produc o reducere a presiunii critice ca aceea găsită în cazul compresiunii axiale. Aceasta explică de ce în cazul presiunilor laterale a fost obținută o concordanță între teorie și datele experimentale.

TABELUL III.5

Nr. cr.	Condițiile de margine		Presiunea critică su- perioară
	$x = 0$	$x = L$	
1	$w=w''=N_x=v=0$		q_{cr}^s
2	$w=w''=N_x=N_{xy}=0$		q_{cr}^s
3	$w=w''=u=N_{xy}=0$		$1,5 q_{cr}^s$
4	$w=w''=u=v=0$		$1,5 q_{cr}^s$
5	$w=w'=N_x=v=0$		q_{cr}^s
6	$w=w'=N_x=N_{xy}=0$		q_{cr}^s
7	$w=w'=u=N_{xy}=0$		$1,5 q_{cr}^s$
8	$w=w'=u=v=0$		$1,5 q_{cr}^s$
9	$w''=w'=N_x=N_{xy}=0$		q_{cr}^s
10		$w=w'=u=v=0$	$1,25 q_{cr}^s$
11	$w=w''=N_x=v=0$	$w'''=w''=N_x=N_{xy}=0$	q_{cr}^s
12		$w'''=w'=u=N_{xy}=0$	$0,5 q_{cr}^s$
13	$w=w'=u=v=0$	$w'''=w''=N_x=N_{xy}=0$	$0,595 q_{cr}^s$
14	$w=v=0$	$w=w''=N_x=v=0$	$k_1 q_{cr}^s$
15	$N_x = cu$	$w=w'=u=v=0$	
16	$w'' = \frac{c}{Eh}, w'$	$w'''=w''=N_x=N_{xy}=0$	
17	$w'''=w'=u=N_{xy}=0$		$0,75 q_{cr}^s$

După SMIP II.B 3-72 , în considerarea comportării structurii reale și a comportării postcritice, presiunea critică se recomandă să fie calculată din relațiile :

$$\text{pentru } 0,5 \leq L/a \leq 10 \quad \sigma_{cr}^i = 0,55 E \left(\frac{a}{L} \right) \left(\frac{h}{a} \right)^{3/2} \quad (\text{III.11})$$

$$\text{pentru } L/a \geq 20 \quad \sigma_{cr}^i = 0,17 E \left(\frac{h}{a} \right)^2 \quad (\text{III.12})$$

iar pentru $10 < L/a < 20$ se interpolează liniar.

Formula (III.11) corespunde cu relația (III.10), cu coeficientul de reducere 0,6 , iar formula (III.12) corespunde cu formula pentru cilindrul infinit lung.

III. VOALAREA PINZELOR CILINDRICE CIRCULARE CU GROSIMI ÎN TREPTI SUB ACȚIUNEA PRESIUNII EXTERIOARE UNIFORME

III.1. Introducere

Voalarea cilindrilor circulari cu grosimi variabile în trepte a avut o importanță deosebită în concordanță cu construcția a tot mai mari rezervoare. Prin folosirea oțelurilor de calitate superioară , prin măsurarea presiunii lichidului, partea exterioară a cilindrilor a devenit din ce în ce mai subțire, crescând pericolul voalării, deci , în ultimul timp , calculul voalării rezervoarelor cu grosimi variabile în trepte are o importanță deosebită.

Încă din 1958, Ebner H. /65/ a găsit o soluție pentru micșorarea treptată a jumătății rezervorului și a conceput o serie de rezervoare liniar micșorate /66/.

În anul 1972, Greiner A /47/ a găsit un procedeu mai simplu care a fost și mai eficient și fundamentează teoria liniară a voalării, cu acest procedeu , au fost analizate practic rezervoarele. Alte calcule dau aceleași rezultate ca și cele ale lui Ebner /65/ , /66/. Prin procedeu adus la cunoștință în /47/, Resinger F .și

Greiner R. /48/ au studiat sistematic comportarea caracteristică la voalare a pânzei cilindrice circulare cu 2, 3 și 6 tronsoane sub presiunea exterioară uniformă.

Pentru cilindri cu grosimea peretelui constantă, Flügger /67/, Thielesmann și Eblinger /68/ au arătat că la folosirea teoriei neliniare a voalării, presiunea de voalare scade (cam 70 % din valorile ideale). Pentru cilindri cu grosimi variabile în trepte nu au apărut încă experiențe după teoria neliniară. Pentru calculul voalării practic de obicei se folosește o micșorare de 0,7.

III.2. Calculul voalării pânzelor cilindrice circulare cu grosimi variabile în trepte sub presiunea exterioară uniformă

III.2.1. Calculul după procedeul lui Resinger F. și Greiner R., Graz

Calculul presiunii de voalare se bazează pe teoria stabilității cu privire la soluțiile din statica structurilor ale lui Greiner R. /47/ în care, se consideră că problema voalării pânzei va fi analogă cu problema stabilității unei construcții cu zăbrele.

Bieseno și Koch /69/, /70/ au scris ecuația diferențială de gradul opt pentru cilindri cu pereți subțiri de grosime constantă sub presiunea q pe suprafața exterioară :

$$\frac{h^2}{12a^2} \frac{\partial^8 w}{\partial y^8} + (1-\mu^2)a \frac{\partial^4 w}{\partial x^4} + \frac{(1-\mu^2)}{sh} \frac{qa}{\partial y^6} = 0 \quad (\text{III.13})$$

Se ia în considerare :

$$w = x(x) \cos my$$

Unde m este pulsația, și înlocuind :

$$q^* = sh^3 m^2 / 12 (1-\mu^2) a^3$$

Presiunea de voalare la capetele libere din egalitatea (III.13) se poate scrie cu ecuația diferențială gradul 4 :

$$\frac{Eha^2}{m^4} \frac{d^4 w}{dx^4} + \frac{Eh^3 m^4}{12(1-\mu^2)a^4} \left(1 - \frac{q}{q^*}\right) w = 0 \quad (\text{III.14})$$

Această ecuație, după mărirea presiunii de voalare q poate lua următoarele două forme diferite care sînt analoge cu problema unei grinzi.

a) La $q > q^*$, ecuația diferențială (III.14) ia forma :

$$A \frac{d^4 w}{dx^4} - Bw = 0 \quad (\text{III.14a})$$

care este analogă cu ecuația diferențială pentru încovoierea prin vibrație a grinzii :

$$EJ \frac{d^4 w}{dx^4} - (m \Omega^2) w = 0$$

Unde EJ este rigiditatea la încovoiere, m este masa și Ω este frecvența circulară a barei.

b) La $q < q^*$ ecuația diferențială (III.14) ia forma :

$$A \frac{d^4 w}{dx^4} + Bw = 0 \quad (\text{III.14b})$$

care este analogă cu ecuația diferențială a barei încovoiate pe mediu elastic :

$$EJ \frac{d^4 w}{dx^4} + (c)w = 0$$

c : coeficient elastic de balastare.

Cazul $q > q^*$ descrie chiar problema voalării, unde presiune critică va fi întotdeauna mai mare decît presiunea q^* a cilindrului cu margini libere.

Cazul $q < q^*$ pune problema încovoierii și poate, cum se va arăta mai tîrziu, micșora treptat, gr sinea peretelui pentru tronșonul mai gros, cînd voalarea q^* este mai mare decît presiunea critică a ansamblului.

Transpus în condițiile de margini apare evidentă analogia cu o împiedicare a răsucirii marginii pînsei

($u=0$) corespunde unei prinderi perfecte a grinzii și ca o margine liberă la deplanare ($N_x = 0$) corespunde unei articulații a grinzii. În problema grinzii este mare diferență între cele două condiții de margine, influențând plasticitatea ei. Aceasta aduce gradul de deplanare a marginii în problema pinzei și gradul de deplanare influențează important asupra numărului de unde corespunzător m_{cr} .

Sub considerentul nedeplasării radiale a marginilor ($w = 0$) la cilindrul de grosime constantă a peretelui avem :

a) La două margini rezemate articulate

$$q_{cr} = 0,92 E \frac{a}{L} \left(\frac{h}{a} \right)^{2,5} = \bar{q} \quad (\text{III.15a})$$

$$m_{cr}^2 = 7,52 \frac{a}{L} \sqrt{\frac{a}{h}} = \bar{m}^2$$

b) La o margine rezemată articulată și una încastată :

$$q_{cr} = 1,25 \bar{q} \quad (\text{III.15b})$$

$$m_{cr}^2 = 1,25 \bar{m}^2$$

c) La 2 margini încastate :

$$q_{cr} = 1,5 \bar{q} \quad (\text{III.15c})$$

$$m_{cr}^2 = 1,5 \bar{m}^2$$

Referitor la cilindrul cu grosimea peretelui variabilă treptat, în concordanță cu grinda, cu elementele oscilante sau elastice care sînt legate plastic între ele presiunea care ne interesează o putem obține din calculele de stabilitate ale unei bare :

În opoziție cu calculele de stabilitate ale barelor aici, la calcularea presiunii critice trebuie să variem atât presiunea pe suprafața exterioară, cît și coeficientul de voalare (numărul de unde de voalare în direcție circumferențială).

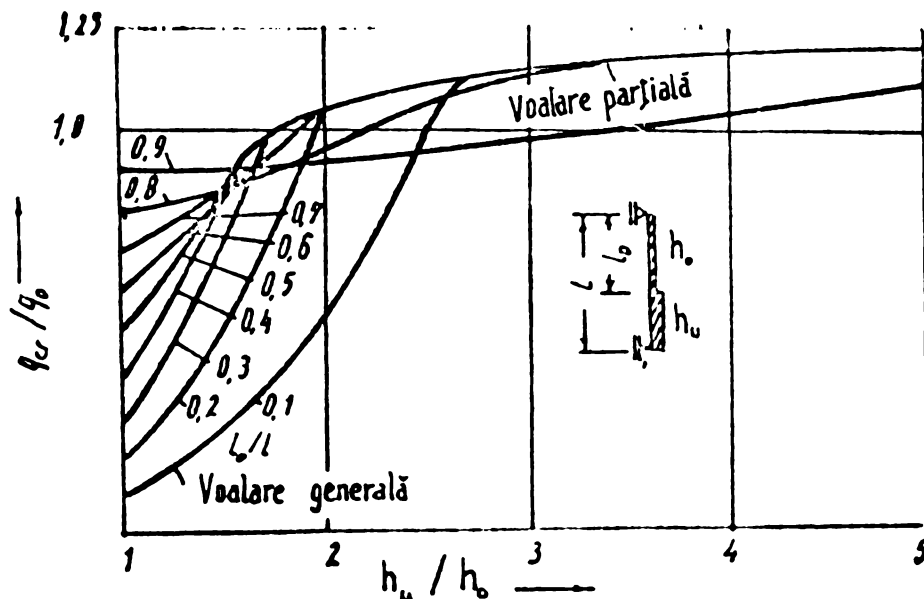
Prin procedeul acesta, a fost studiată sistematic comportarea caracteristică la voalare a pînzei cilindrice circulare cu 2, 3 și 6 tronsoane sub presiune cu variație a grosimii peretelui și a lungimii tronsonului.

Pentru a ieși în evidență rezultatele, Resinger F. și Greiner R. au luat în considerare presiunea critică q_0 și coeficientul de voalare m_0 pe un cilindru etalon care este format doar din tronsonul superior și fixat la ambele capete. Atunci este valabil (III.15a) :

$$q_0 = 0,92 E \frac{a}{L_0} \left(\frac{h_0}{a} \right)^{2,5}$$

$$m_0^2 = 7,52 \frac{a}{L_0} \sqrt{\frac{a}{h_0}} \quad \text{(III.16)}$$

La cilindri cu 2 tronsoane, influența creșterii grosimii



peretelui tronsonului inferior este arătată în fig.(III.6) și fig.(III.7). Nu se remarcă la nici o grosime de perete, voalare de ansamblu și la o anumită valoare h_u/h_0 , trecerea la voalarea parțială a cărei presiune să tindă către

limita $1,25 q_0$ și al cărei coeficient de voalare să tindă către limita $\sqrt{1,25} m_0$.

La cilindri cu multe tronsoane, acceptând reducerea liniară treptată a grosimii peretelui și aceeași lungime a tronsoanelor au fost comparate presiunile de

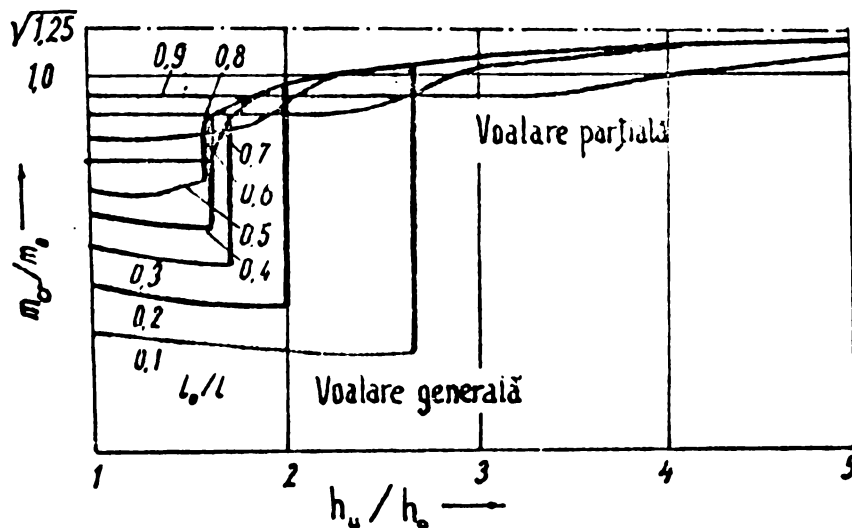
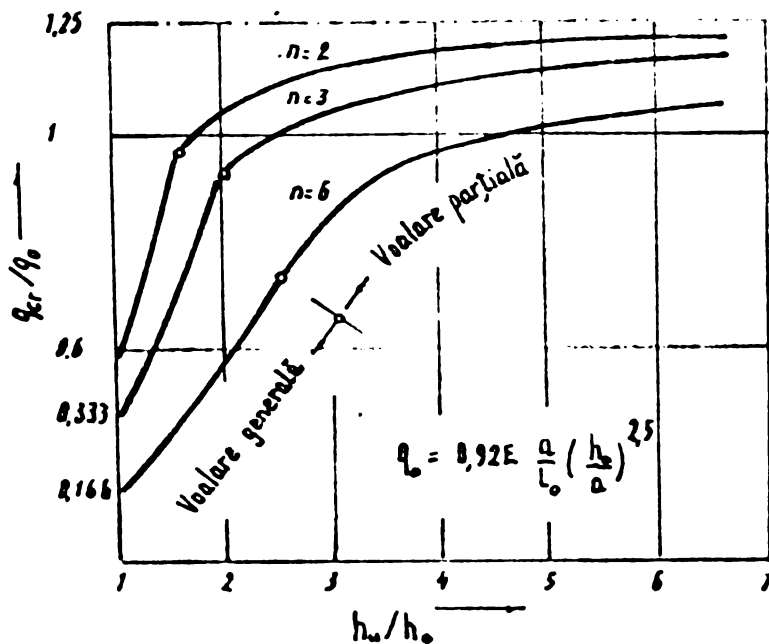


Fig.(III.7) : Cilindru cu 2 tronsoane :
Coeficientul de voalare m_{cr}/m_0

voalare de la cilindru cu 2 , 3 și 6 tronsoane. Dacă se ia în considerare presiunea de voalare pe tronsonul superior cu marginea inferioară fixată radial, valorile acestei presiuni de voalare tind din nou către voalarea limită $1,25$ când crește grosimea peretelui. (Fig.III.8)

Cilindrul cu mai multe tronsoane da aici valori mai mici ale presiunii de voalare în voalarea parțială, deoarece tronsoanele cu aceeași lungime L_0 sînt mai slab sprijinite cu următoarele tronsoane, decît la cilindru cu 2 tronsoane. Presiunea de voalare se modifică totuși dacă grosimea peretelui celei de al - 2-lea tronson ajunge la grosimea h_2 (Fig.III.9). Curbele sînt din voalarea parțială se unesc dintr-o singură ramură în care intră și ramurile voalării de ansamblu. De

aici se recunoaște influența celui de al doilea tronson care, la o grosime a peretelui $h_2/h_0 \approx 1,50$ asigură voalarea parțială. În figura (III.10) sînt arătate presiunile de voalare pentru un cilindru cu trei tronsoane a cărui grosime liniară a fost varietă. La cilindru cu grosimea constantă de perete pînă la grosimea peretelui



1 : 1,5 : 2 este predominantă voalarea de ansamblu. La creșterea în continuare a grosimii peretelui, presiunea de voalare se apropie de tronsonul superior, care este fixat radial la marginea inferioară, hotărîtoare este vo-

Fig.III.8. : Cilindru cu micșorarea liniară treptată a grosimii peretelui : presiunea de voalare q_{cr}/q_0

larea parțială.

III.2.2. Calculul practic al voalării rezervoarelor cilindrice verticale sub presiunea exterioară uniformă

a) Calculul voalării după DIN 4119

DIN 4119 deduce cilindru cu grosimea peretelui variabilă la un cilindru echivalent cu care poate fi înlocuit, care este alcătuit din 2 tronsoane de aceeași

lungime. Prin aceasta se calculează grosimile h_u^* și h_o^* fictive ale pereților h și h_1 cilindriului echivalent

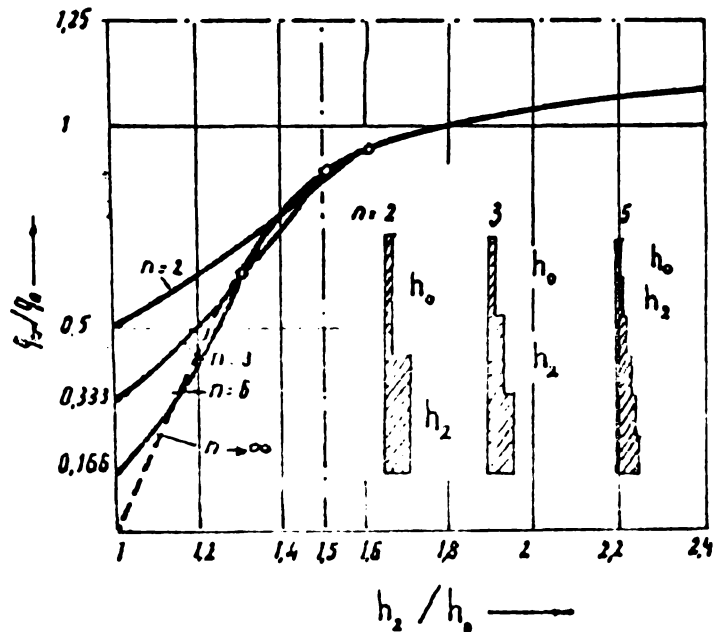


Fig.9. Cilindru cu micșorarea liniară treptată a grosimii peretelui : dependența presiunii de voalare de h_2/h_0

prin micșorarea grosimii pereților părții superioare și inferioare. Presiunea critică stabilită ca în /65/ pentru cilindru dublu, depinde de formula de voalare pentru cilindru cu grosimea peretelui h_o^* și lungimea totală L prin mărirea coeficientului β care depinde de h_u^*/h_o^* . La grosimea pereților $h_u^*/h_o^* < 1,50$, presiunea de voalare dintr-un cilindru echivalent va fi distribuită pe toată lungimea unde pereții au grosimea constantă h_u . Presiunea voalării după teoria liniară rezultă pentru :

$$\frac{h_u^*}{h_o} < 1,50 \text{ la } q = 0,92 E \frac{a}{L} \left(\frac{h_u}{a} \right)^{2,5} \quad (\text{III.17a})$$

și pentru

$$\frac{h_u^*}{h_o} > 1,50 \text{ la } q = 0,92 E \left(\frac{h_o^*}{a} \right)^{2,5} \cdot \beta$$

Influența teoriei neliniare a prevoalării va fi redusă la 70 % din voalare.

b) Calculul voalării după BS 2654

BS 2654 deduce cilindrul cu grosimea peretelui variabilă peste cilindrul echivalent cu grosimea peretelui constantă h_o . In-

fluența tronsonului celui mai gros cu grosimea peretelui h_i prin reducerea lungimii tronsonului L_i depinde de

$(h_o/h_i)^{2,5}$ astfel ca cilindrul echivalent să aibă o lungime L^* =

$$\sum L_i (h_o/h_i)^{2,5}$$

mai mică decât rezervorul principal. Ca criteriu de voalare se definește o lungime variabilă admisă a cilindrilor. Presiunea de voalare calculată din cele de mai sus, corespunde, în cazul cilindrilor cu grosimea peretelui con-

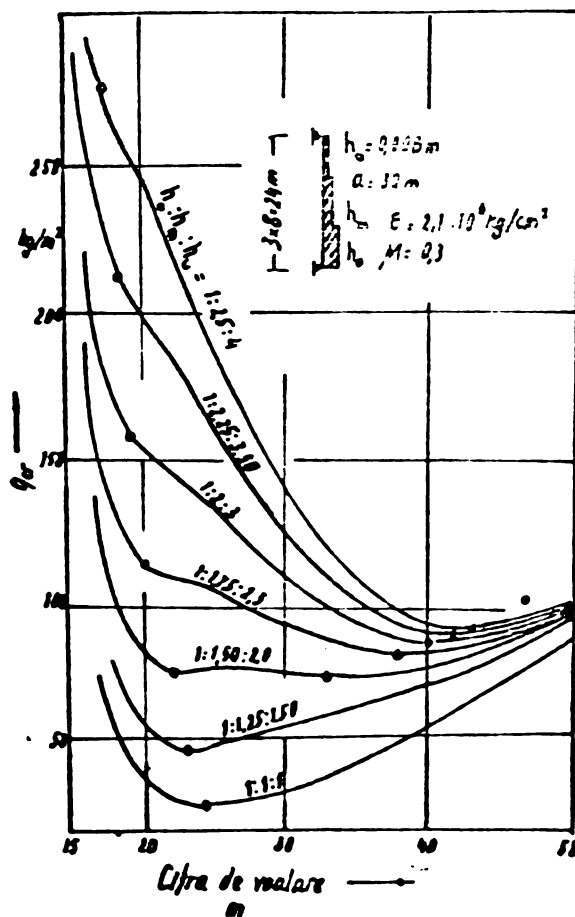


Fig.III.10.: Cilindru cu trei tronsoane. Influența creșterii grosimii peretelui la sigșorarea treptată liniară.

stantă h_0 și lungimea redusă L^* :

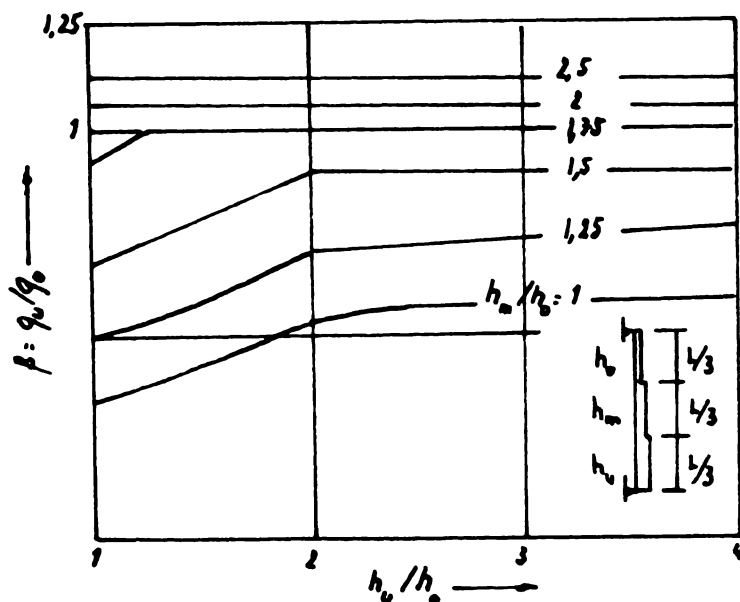
$$q = 0,92 E \frac{a}{L} \left(\frac{h_0}{a} \right)^{2,5} \quad (\text{III.17b})$$

c) Calculul voalării după metoda lui Resinger F. și Greiner R.

Resinger F. și Greiner R./45/ au elaborat o metodă de calcul practic al voalării și care se aseamănă cu cel din DIN 4119. La aceasta se folosește ca bază un cilindru echivalent cu trei tronsoane cu grosime de perete mijlocie ale cărui presiuni de voalare se calculează în condițiile clasice q_0 și un coeficient $\beta = q_{cr} / q_0$.

$$q_{cr} = 0,92 E \frac{a}{L_0} \left(\frac{h_0}{a} \right)^{2,5} \cdot \beta \quad (\text{III.17c})$$

Coeficientul β depinde de lungimea tronsonului L_0 , L_m și L_u ca și de grosimea peretelui h_0 , h_m și h_u a cilindrului echivalent cu 3 tronsoane cu lungimea totală L și care a fost stabilit după teorie liniară a pînzei /47/ pentru parametrul din domeniul practic.



Coeficienții β ai cilindrilor cu 3 tronsoane de aceeași lungime și pentru cilindrul cu $L_0/L = 0,6$ și $L_m/L = L_u/L = 0,2$ se arată în figurile (III.11) și (III.12).

Fig. III.11. Valoarea β a cilindrului cu 3 tronsoane de aceeași lungime

Grosimea medie a peretelui, pentru aprecierea grosimii fictive a cilindrilor echivalent cu 3 tronsoane, trebuie să rezulte în așa fel încât să fie posibile numai voalări simple sau domenii stabile într-un tronson. Lungimea tronsonului superior L_0 ca criteriu de limitare a domeniului de voalare se stabilește :

$h_i/h_{\min} > 1,5$: lungimea fictivă a tronsonului superior L_0 se termină la marginea de sus a tronsonului al cărei grosime h_i depășește de 1,5 ori valoarea minimă a grosimii peretelui.

Această limitare poate fi, în cazul general, numai asemănare cu micșorarea neuniformă a grosimii peretelui. Pentru stabilirea celorlalte măsurători ale cilindrilor echivalent cu 3 tronsoane se folosește următoarea regulă:

Pentru lungimea fictivă a tronsonului superior $L_0 \leq L/3$, rămâne lungimea tronsonului mijlociu $L_m = L_0$ iar pentru L_0 rămâne restul lungimii. Pentru cazul $L/3 < L_0 < L/2$ se împarte restul lungimii în părți egale la L_m și L_u astfel încât $L_m = L_u - 0,5(L - L_0)$.

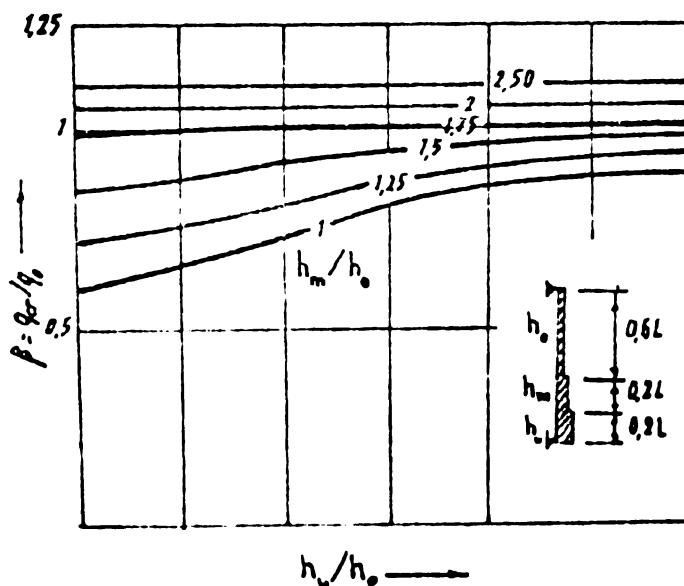


Fig. III.12 Valorile lui h_m/h_0 pentru cilindri cu trei tronsoane cu $L_0/L = 0,6$; $L_m/L = L_u/L = 0,2$

Pentru $L_0 > 0,5 L$ se arată un studiu pentru micșorări treptate a grosimii pereților cu o limitare a lungimii tronsonului superior L_0 cu $0,5 L$ în concordanță cu

micșorarea treptată a jumătății inferioare a cilindriului. Rezultatele obținute ne ajută la stabilirea mai ușoară a coeficientului β . Pentru stabilirea fictivă a grosimii pereților h_o , h_m și h_u se recurge la reprezentarea geometrică a lungimii tronșoanelor.

Coeficientul β este reprezentat în diagramă (fig. III.13) în concordanță cu raportul L_o/L și h_m/h_o .

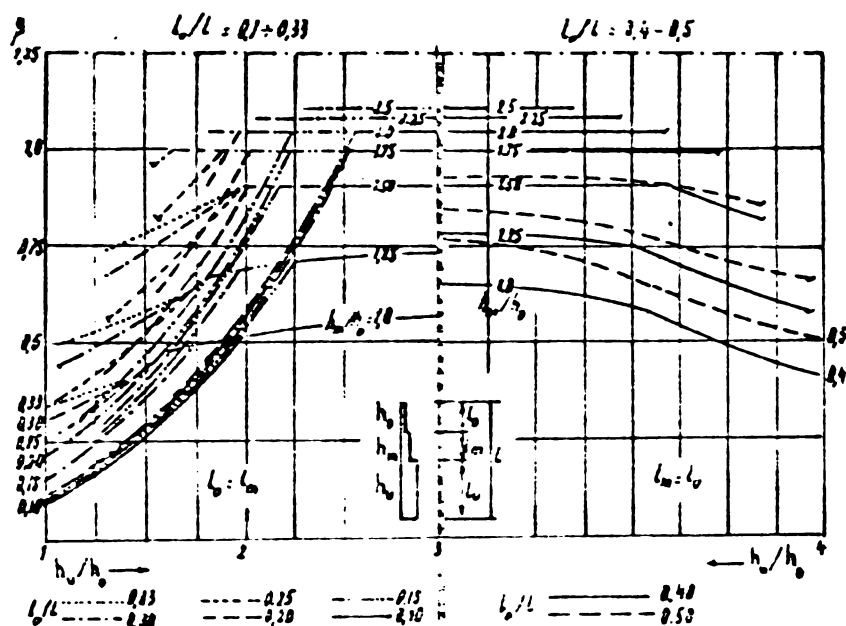


Fig. III.13 : Valorile lui β pentru cilindri cu 3 tronșoane în metoda de calcul a lui Resinger F. și Greiner R.

Pentru valori intermediare aceste rapoarte pot fi interpolate liniar. Valorile lui β sînt cuprinse între 0,1 și 0,25, astfel încît presiunea critică se referă la fiecare din tronșoanele superioare ale cilindriului echivalent.

Această diferență formată este bazată pe reprezentarea coeficientului β , la alegerea reprezentării, curba valorii β se apropie pentru un h_m/h_o fixat și pentru diferite valori L_o/L cu mărirea lui h_u/h_o , iar apoi se unesc într-o curbă comună.

O micșorare generală cu 70 % din presiunea de voa-

lare, ținând seama de influența teoriei neliniare a prevoalării ne dă asemănări cu presiunea minimă a voalării.

d) Comparația rezultatelor de calcul după metoda lui Resinger F., Greiner R. și DIN 4119, BS 2654

În /47/, Greiner R. a studiat sistematic voalarea rezervoarelor pentru un rând de rezervoare cu diametru de 20 m până la 60 m și înălțime 1, 16 și 20 m. Grosimile pereților sînt acceptate la presiunea statică interioară pentru cilindrii confecționați din St 37 ($\sigma_c = 22 \text{ kg/mm}^2$) sau din oțel dur Aldur 58 ($\sigma_c = 41 \text{ kg/mm}^2$). Grosimile pereților pentru rezervoare din St 37 sînt date în tabelul (III.6).

Tabelul III.6.: Dimensiunile pentru rezervoarele din St 37

Înălțimea 12 m								
Exemplul Nr.	1.1	1.2.	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
Diametrul (m)	20	30	30	40	40	50	50	60
Grosimea tronsoanelor de 2 m în mm	5 5 6 7 8 10	5 6 8 10 12 14	6 6 8 10 12 14	6 7 11 13 16 19	7 7 11 13 16 19	7 9 13 16 19 23	8 9 13 16 19 23	8 11 16 19 23 28

Tabelul III.6 (continuare)

Inălțimea = 16 m								
Exemplul Nr.	2.1.	2.22	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8
Diametrul (m)	20	30	30	40	40	50	50	60
Grosimea	5	5	6	6	7	7	8	8
tronsonului	5	6	6	7	7	9	9	11
de 2 m în mm	7	11	11	14	14	17	17	21
	8	12	12	16	16	19	19	23
	10	14	14	19	19	23	23	28
	11	16	16	22	22	27	27	36

Inălțimea = 20 m								
Exemplul Nr.	3.1.	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7	3.8
Diametrul (m)	20	30	30	40	40	50	50	60
Grosimea	5	5	6	6	7	7	8	8
tronsonului	5	6	6	7	7	9	9	11
de 2 m în mm	6	8	8	11	11	13	13	16
	7	11	11	14	14	17	17	22
	9	13	13	17	17	22	22	26
	10	14	14	19	19	23	23	28
	11	16	16	22	22	27	27	36
	13	19	19					

Cilindrii au fost concepuți după teoria liniară a voalării a lui Greiner R. și după calculul din DIN 4119 și BS 2654, iar rezultatele au fost comparate cu presiunea voalării practice. Figura (III.14) arată presiunea voalării pentru oțelul St 37. Valorile din DIN 4119 sînt mai mari, iar cele din BS 2654 mai scăzute decît valorile după /47/. În afară de aceasta se constată o ridicare a presiunii de voalare după DIN 4119 la creșterea înălțimii cilindrilor și creșterea grosimii tronsonului inferior.

Aceasta rezultă așa cum se arată în continuare, prin aplicarea tronsonului pe porțiunea cu grosime mijlocie a peretelui. Figurile de voalare din /47/ și Fig.(III.15) arată concis că tronsoanele inferioare nu mai pot fi influențate pentru că tronsoanele mijlocii preiau curbura peretelui.

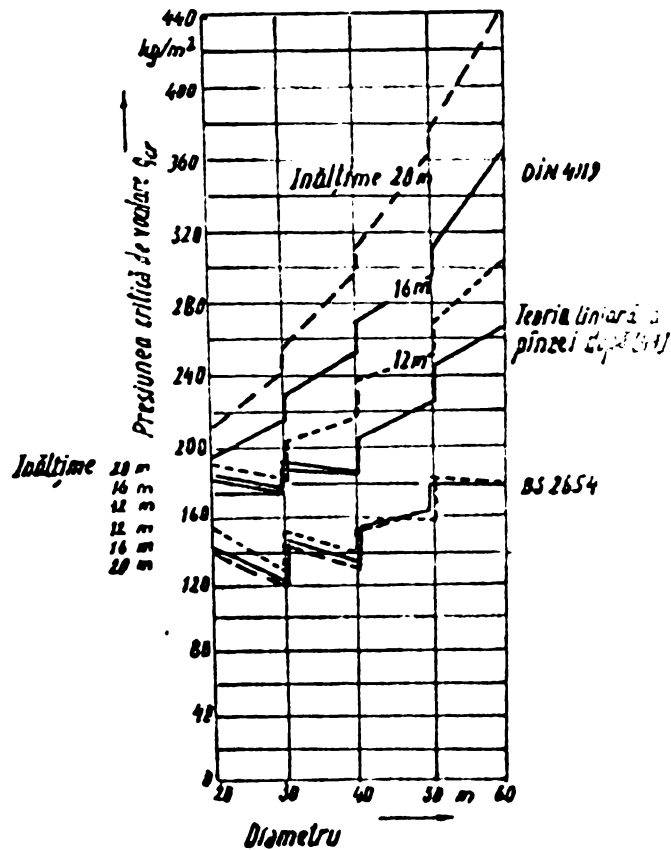


Fig.III.14 : Compararea presiunii de voalare pentru cilindri din ot 37.

În Fig.III.16 s-a arătat compararea presiunii de voalare pentru cilindri din oțel dur Aldur 58. Aici diferențele sînt mai mici, rezultă din creșterea grosimii peretelui. La acestea, partea exterioară a cilindrului este voalată pe toată înălțimea, ceea ce reiese și din calculul peste toată înălțimea, grosimea peretelui fiind medie.

În comparație cu calculele mai exacte ale lui Greiner R., pentru cilindri cu micșorarea treptată a grosimii peretelui s-au constatat niște diferențe mai mari decît în normativele voalării DIN 4119 și BS 2654. În timp ce aceste diferențe din BS 2654 sînt acceptate deoarece nu se

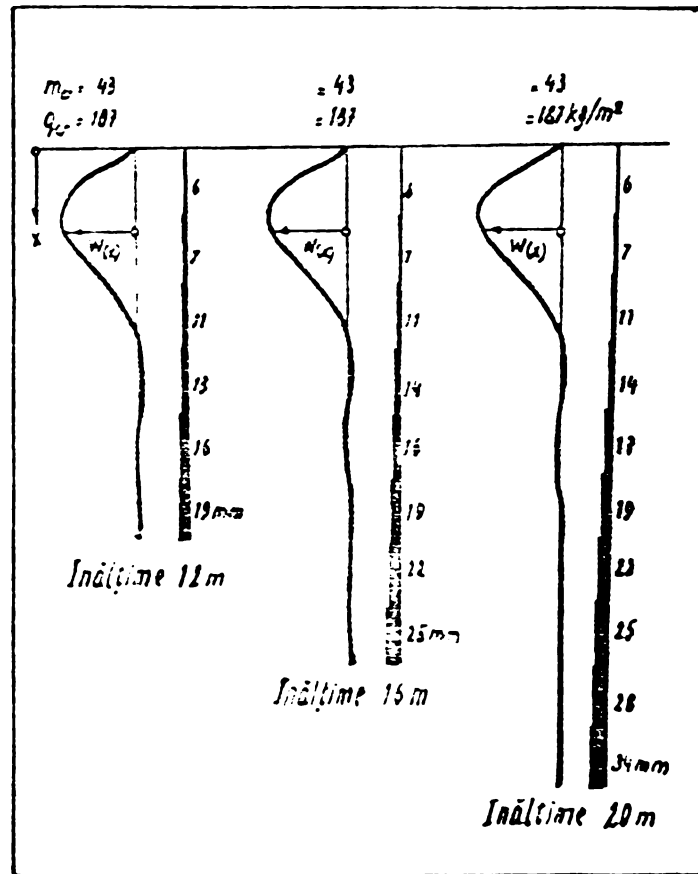


Fig.III.15 : Figurile voalării $w = (x) \cos m \varphi$ pentru cilindri din St 37 cu diametrul de 40 m și diferite înălțimi

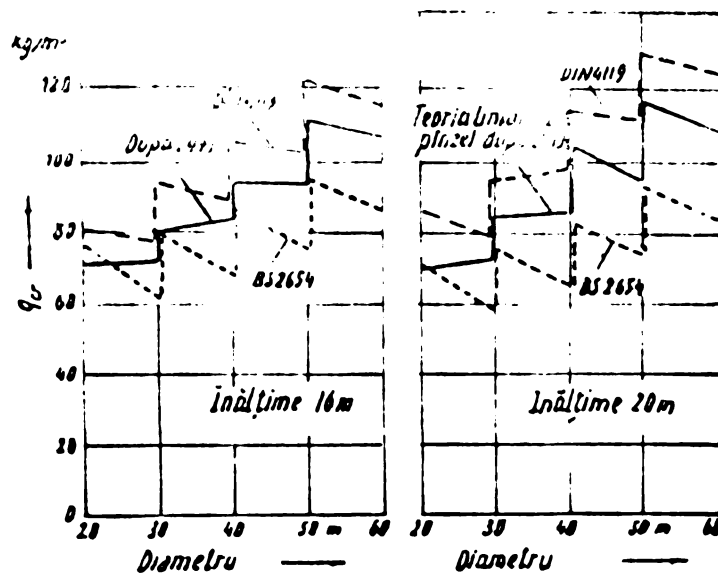


Fig.III.16 : Compararea presiunii de voalare pentru cilindri din Aldur 58.

modifică, cele din DIN 4119 se reduc la studierea /55/, /66/ și totuși în domeniul lor de aplicabilitate depășesc limite până la /65/ și /66/ a mai multor cilindri cu grosimea pereților micșorat treptat prin cilindri echivalenți cu 2 sau 3 tronsoane cu grosime medie constantă. Această limită /66/ s-a stabilit pentru cilindri cu grosimea peretelui micșorată treptat liniar, cu grosimea peretelui $h_u/h_0 \approx 3$ pe cînd în DIN 4119 valoarea fictivă h_u^*/h_0^* poate ajunge pînă la 3, admite totuși valori mai mari h_u/h_0 . (În cazul cilindrilor cu micșorarea treptată a grosimii peretelui cu 6 tronsoane, corespunde pentru $h_u^*/h_0^* = 3$, valoarea $h_u/h_0 = 11$).

IV. VOALAREA PINZILOR CILINDRICE CIRCULARE SUB ACIUNEA VINTULUI

IV.1. Calculul voalării sub acțiunea vîntului cu propunerea deformației semi-inextensibile a cilindriului.

C dată cu Langhaar H.L. și Miller P.E./54/ ; Yung-shih-wang și David P. Billington /55/ su presupus că, în acest caz, deformația cilindriului este semi-inextensibilă și la formulare, mulți termeni au fost neglijanți. Cu această metodă, Yung-shih-wang și David P. Billington au tras concluzia că modul de voalare simetrică și antisimetrică care aceeași presiune de voalare.

IV.1.1. Ecuațiile de echilibru de stabilitate ale pinzei cilindrice sub presiune laterală

Dacă se notează ca în § II.2.2. :

\bar{u} , \bar{v} , \bar{w} : Deformația axială , tangențială, radială adimensională.

x : Coordonată axială adimensională $\bar{x} = \frac{x}{l}$

Ecuațiile de echilibru neliniare ale lui Timoshenko (III-1a...III-1e) devin :

$$\frac{\partial \bar{N}_x}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{N}_{xy}}{\partial \varphi} - \bar{Q}_x \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} - \bar{Q}_\varphi \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) - \bar{N}_\varphi \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} - \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \right) = 0 \quad (\text{III.18.a})$$

$$\frac{\partial \bar{N}_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{N}_{xy}}{\partial \bar{x}} + \bar{N}_x \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} - \bar{N}_x \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) + \bar{N}_{xy} \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} - \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \right) - \bar{Q}_\varphi \left(1 + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \right) = 0 \quad (\text{III.18.b})$$

$$\frac{\partial \bar{Q}_x}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{Q}_\varphi}{\partial \varphi} + 2 \bar{N}_{xy} \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) + \bar{N}_x \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} + \bar{N}_\varphi \left(1 + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \right) - \frac{e_0 q}{D} = 0 \quad (\text{III.18c})$$

$$\frac{\partial \bar{M}_{xy}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{M}_\varphi}{\partial \varphi} + \bar{M}_x \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} + \bar{M}_{xy} \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} - \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \right) - \frac{1}{K} \bar{Q}_\varphi = 0 \quad (\text{III.18d})$$

$$\frac{\partial \bar{M}_{xy}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{M}_x}{\partial \bar{x}} - \bar{M}_x \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} - \bar{M}_\varphi \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} - \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \right) - \frac{1}{K} \bar{Q}_x = 0 \quad (\text{III.18e})$$

in care :

$$(\bar{N}_x, \bar{N}_\varphi, \bar{N}_{xy}, \bar{Q}_\varphi) = \frac{1}{L} \int_{-h/2}^{h/2} (\sigma_x, \sigma_\varphi, \tau_{xy}, \tau_{xz}, \tau_{yz}) dz \quad (\text{III.19a})$$

$$(\bar{M}_x, \bar{M}_\varphi, \bar{M}_{xy}) = \frac{2}{K} \int_{-h/2}^{h/2} (\sigma_x, \sigma_\varphi, \tau_{xy}) z dz \quad (\text{III.19b})$$

sînt rezultanțele forțelor adimensionale și momentele adimensionale respective.

Expresiile eforturilor și momentelor în funcție de deplasări au formele :

$$\begin{aligned} \bar{N}_x &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \mu \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} \right) & \bar{M}_x &= - \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} - \mu \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \right) \\ \bar{N}_\varphi &= \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} + \mu \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} & \bar{Q}_\varphi &= - \mu \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} - \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} \right) \\ \bar{N}_{xy} &= \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} \right) & \bar{M}_{xy} &= \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + 2 \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) \end{aligned} \quad (\text{III.20})$$

Considerăm $N_x^0 \dots K_x^0 \dots w^0$ etc .. a fi valorile prevoalate a rezultatelor forțelor, momentelor și deplasărilor și $N_x^0 + n_x$, $K_x^0 + m_x$, $w^0 + w_1 \dots$ etc ... a fi valorile la voalare. Acestea trebuie să fie satisfăcute de ecuațiile (III.18). Diferența dintre două seturi de ecuații deci constituie ecuațiile de echilibru la voalare. Pentru a simplifica formularea, s-a propus ca forțele prevoalate să fie reprezentate prin soluția de membrană și deformarea prevoalată fiind mică se neglijează. Sub aceste propuneri și neglijind produsul mic al valorilor incrementale $n_x \frac{\partial^2 w}{\partial x^2}$ etc.

Ecuațiile de echilibru devin :

$$\begin{aligned} \frac{\partial n_x}{\partial x} + \frac{\partial n_{xy}}{\partial y} - N_x^0 \frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} - N_y^0 \left(\frac{\partial^2 w_1}{\partial x \partial y} - \frac{\partial w_1}{\partial x} \right) &= 0 \\ \frac{\partial n_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial n_y}{\partial y} + N_x^0 \frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} + N_y^0 \left(\frac{\partial^2 w_1}{\partial x \partial y} - \frac{\partial w_1}{\partial x} \right) - \\ - k \left(\frac{\partial m_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial m_y}{\partial y} \right) &= 0 \quad \text{(III.21)} \\ k \left(\frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} + 2 \frac{\partial^2 m_x}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 m_y}{\partial y^2} \right) + 2 N_x^0 \left(\frac{\partial w_1}{\partial x} + \frac{\partial^2 w_1}{\partial x \partial y} \right) + \\ + N_x^0 \frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} + N_y^0 \left(\frac{\partial w_1}{\partial x} + \frac{\partial^2 w_1}{\partial y^2} \right) + n_y &= 0 \end{aligned}$$

Aici q_x și q_y au fost eliminate din ecuații.

Relațiile rezultante-deplasări sînt date de :

$$\begin{aligned} n_x &= \frac{\partial u_1}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial v_1}{\partial y} - w_1 \right) & m_x &= - \frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} - \mu \left(\frac{\partial v_1}{\partial y} + \frac{\partial^2 w_1}{\partial y^2} \right) \\ n_y &= \frac{\partial v_1}{\partial y} - w_1 - \mu \frac{\partial u_1}{\partial x} & m_y &= - \frac{\partial^2 w_1}{\partial x^2} - \left(\frac{\partial v_1}{\partial y} + \frac{\partial^2 w_1}{\partial y^2} \right) \\ n_{xy} &= \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial u_1}{\partial y} + \frac{\partial v_1}{\partial x} \right) & m_{xy} &= - \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial v_1}{\partial x} + 2 \frac{\partial^2 w_1}{\partial x \partial y} \right) \end{aligned} \quad \text{(III.22)}$$

Condițiile de margini pentru fiecare extremitate a pinzei (la $x/a = 0$ și $x/a = L$ L : lungimea adimensio-

nelă a pînzei).

$$\begin{aligned}
 u_1 = 0 & \quad \text{sau} \quad n_x = 0 \\
 v_1 = 0 & \quad \text{sau} \quad n_x - \bar{K} n_{xy} = 0 \quad (\text{III.23}) \\
 w_1 = 0 & \quad \text{sau} \quad \frac{\partial u_x}{\partial \bar{x}} + 2 \frac{\partial m_{xy}}{\partial \varphi} = 0 \\
 \frac{\partial w_1}{\partial \bar{x}} = 0 & \quad \text{sau} \quad m_x = 0
 \end{aligned}$$

IV.1.2. Deformația semi-inextensibilă

Cînd cilindrul voalează în modul inaxialsimetric, deformația circumferențială apare în unde. Pentru simplificarea ecuațiilor, se propune că deformația de voalare să fie inextensibilă în direcția circumferențială, deci :

$$\frac{\partial v_1}{\partial \varphi} = w_1 \quad (\text{III.24})$$

Pentru un sistem neliniar (ecuațiile III.21) se elimină n_φ prin introducerea ecuației a treia (III.21) în cea de a doua și prin punerea lui w_1 în loc de $\frac{v_1}{\partial \varphi}$,
Deci:

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial n_x}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial n_{xy}}{\partial \varphi} - N_{xy}^0 \frac{\partial^2 v_1}{\partial \bar{x}^2} = 0 & \quad (\text{III.25}) \\
 \bar{K} \left(\frac{\partial^2 m_x}{\partial \bar{x}^2} + 2 \frac{\partial^3 m_x}{\partial \bar{x} \partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 m_\varphi}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial m_x}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial n_\varphi}{\partial \varphi} \right) - \\
 - \frac{\partial n_{xy}}{\partial \bar{x}} - N_x^0 \frac{\partial^2 v_1}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial}{\partial \varphi} \left[2h_x^0 \left(\frac{\partial v_1}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial^2 w_1}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) + \right. \\
 \left. + N_x^0 \frac{\partial^2 w_1}{\partial \bar{x}^2} + N_\varphi^0 \left(w_1 + \frac{\partial^2 w_1}{\partial \varphi^2} \right) \right] = 0
 \end{aligned}$$

Relațiile rezultante - deplasări devind :

$$\begin{aligned}
 n_x = \frac{\partial u_1}{\partial \bar{x}} \quad m_x = - \frac{\partial^2 w_1}{\partial \bar{x}^2} - \mu \left(w_1 + \frac{\partial^2 w_1}{\partial \varphi^2} \right) \\
 n_{xy} = \frac{(1-\mu)}{2} \left(\frac{\partial u_1}{\partial \varphi} + \frac{\partial v_1}{\partial \bar{x}} \right) \quad m_\varphi = - \mu \frac{\partial^2 w_1}{\partial \bar{x}^2} - \left(w_1 + \frac{\partial^2 w_1}{\partial \varphi^2} \right)
 \end{aligned}$$

$$m_x = - \frac{(1-M)}{2} \left(\frac{\partial v_1}{\partial \bar{x}} + 2 \frac{\partial^2 w_1}{\partial \bar{x} \partial \varphi} \right) \quad (\text{III.26})$$

Condițiile de margini se reduc la :

$$\begin{aligned} u_1 &= 0 & \text{sau} & & n_x &= 0 \\ v_1 &= 0 & \text{sau} & & s_x &= 0 \\ \frac{\partial w_1}{\partial \bar{x}} &= 0 & \text{sau} & & m_x &= 0 \end{aligned} \quad (\text{III.27})$$

in care :

$$s_x = - \bar{k} \left(n_{x\varphi} + \frac{\partial n_x}{\partial \bar{x}} + 2 \frac{\partial^2 n_x}{\partial \varphi^2} \right) \text{ este forța}$$

de alunecare pe margini.

IV.1.3. Expresia sub formă de serie circumferențială

Propunem ca forța p este constantă de-a lungul axei cilindricului. Deci aceasta poate fi dezvoltată în seria Fourier circumferențială :

$$p = p_0 \sum_{n=0}^{\infty} C_n \cos n\varphi \quad (\text{III.28})$$

in care p_0 ; presiune dinamică de bază

C_n ; Coeficientul adimensional al n-lea component.

Forțele rezultante prevăzute rezolvate de teoria de membrană au formele :

$$\begin{aligned} N_x^0 &= \lambda E \sum_{n=0}^{\infty} N_x^{(n)} \cos n\varphi \\ \gamma_{\varphi}^0 &= \lambda E \sum_{n=0}^{\infty} N_{\varphi}^{(n)} \cos n\varphi \\ N_{x\varphi}^0 &= \lambda \bar{k} \sum_{n=0}^{\infty} N_{x\varphi}^{(n)} \sin n\varphi \end{aligned} \quad (\text{III.29})$$

in care :

$$N_x^{(n)} = C_n \left(- \frac{n^2}{2} \bar{x}^2 + P_1 \bar{x} + P_2 \right) \quad (\text{III.30a})$$

$$N_{\varphi}^{(n)} = - C_n \quad (\text{III.30b})$$

$$N_{x\varphi}^{(n)} = C_n \left(- n \bar{x} + P_1 \right) \quad (\text{III.30c})$$

$$\lambda = \frac{a^3 p_0}{k} \quad (\text{III.30.d})$$

Aici P_1, P_2 : Constantele de integrare care sînt determinate de două condiții de margini.

Se presupune deformație următoare de voalare care este simetrică cu presiunea respectivă :

$$\begin{aligned} u_1 &= \sum_{k=1}^{\infty} u(k) \cos k\psi \\ v_1 &= \sum_{k=1}^{\infty} v(k) \sin k\psi \\ w_1 &= \sum_{k=1}^{\infty} w(k) \cos k\psi \end{aligned} \quad (\text{III.31})$$

Ecuația (III.24) cere ca pentru fiecare k , trebuie:

$$v(k) = w(k) / k$$

Relațiile rezultante - deplasări devin pentru fiecare

$$\begin{aligned} \epsilon: \quad n_x(k) &= \frac{\partial u_1(k)}{\partial \bar{x}} \\ n_{xy}(k) &= \frac{(1-\mu)}{2} \left[-ku_1(k) + \frac{1}{k} \frac{\partial w_1(k)}{\partial \bar{x}} \right] \\ \sigma_y(k) &= -\mu \frac{\partial^2 w_1(k)}{\partial \bar{x}^2} + (k^2 - 1) w_1(k) \\ n_{xy}(k) &= \frac{(1-\mu)}{2} \frac{2k^2 - 1}{k} \frac{\partial w_1(k)}{\partial \bar{x}} \end{aligned} \quad (\text{III.32})$$

și condițiile de margini pentru fiecare k :

$$\begin{aligned} u_1(k) = 0 & \quad \text{sau} \quad n_x(k) = 0 \\ v_1(k) = 0 & \quad \text{sau} \quad \sigma_x(k) = 0 \\ \frac{\partial w_1(k)}{\partial \bar{x}} = 0 & \quad \text{sau} \quad n_x(k) = 0 \end{aligned} \quad (\text{III.33})$$

în care :

$$\sigma_x(k) = n_x(k) + E \left[(2k^2 - 1) n_{xy}(k) + k \frac{\partial n_x(k)}{\partial \bar{x}} \right]$$

Înlocuind ecuațiile (III.29) și (III.32) în (III.25)

avem ecuațiile de echilibru ale deplasărilor :

$$\sum_k \left[\frac{\partial^2 u_1(k)}{\partial \bar{x}^2} - \frac{(1-\mu)}{2} k^2 u_1(k) + \frac{(1-\mu)}{2} \frac{\partial w_1(k)}{\partial \bar{x}} \right] \cos k\varphi -$$

$$- \lambda \bar{k} \sum_k \sum_n N_{x\varphi}^{(n)} \frac{\partial^2 w_1(k)}{\partial \bar{x}^2} \frac{1}{k} \sin n\varphi \sin k\varphi = 0$$

(III.34)

$$\sum_k \left\{ k \frac{\partial^4 w_1(k)}{\partial \bar{x}^4} - \left[2k(k^2-1) + \frac{(1-\mu)}{2k} \left(\frac{1}{k} + 1 \right) \right] \frac{\partial^2 w_1(k)}{\partial \bar{x}^2} - \right.$$

$$\left. + k(k^2-1)^2 w_1(k) - \frac{(1-\mu)}{2} \frac{k}{\bar{k}} \frac{\partial u_1(k)}{\partial \bar{x}} \right\} \sin k\varphi -$$

$$- \lambda \sum_k \sum_n \left(\frac{\partial}{\partial \varphi} \left\{ \left[N_x^{(n)} \frac{\partial^2 w_1(k)}{\partial \bar{x}^2} - N_\varphi^{(n)} (k^2-1) w_1(k) \right] \cos k\varphi \cos n\varphi - \right. \right.$$

$$\left. - 2N_{x\varphi}^{(n)} \left(\frac{k^2-1}{k} \right) \frac{\partial w_1(k)}{\partial \bar{x}} \sin k\varphi \sin n\varphi \right\} -$$

$$- N_x^{(n)} \frac{\partial^2 w_1(k)}{\partial \bar{x}^2} \frac{1}{k} \sin k\varphi \cos n\varphi \Big) = 0 \quad \text{(III.35)}$$

IV. 1.4. Voalarea pînzei cilindrice cu capetele
incastrat -liber sub acțiunea vîntului

Rezultantele forțelor prevoalate în ecuațiile (III.20) pentru cilindru incastrat-liber sînt :

$$N_x^{(n)} = C_n \frac{n^2}{2} (L - \bar{x})^2$$

$$N_\varphi^{(n)} = - C_n \quad \text{(III.36)}$$

$$R_{x\varphi}^{(n)} = - C_n n (L - \bar{x})$$

Inlocuind ecuația (III.33) în ecuațiile (III.34) și (III.35), folosindu-se relațiile trigonometrice $\sin k \quad x$

$x \sin n\psi = (1/2) [\cos(k-n)\psi - \cos(k+n)\psi]$ și luând coeficientul pentru fiecare component Fourier egal cu zero, obținem :

$$\frac{\partial^2 u_1^{(m)}}{\partial \bar{x}^2} - \frac{(1-M)}{2} m^2 u^{(m)} - \frac{(1-M)}{2} \frac{\partial w_1^{(m)}}{\partial \bar{x}} - \lambda \bar{k} \sum_k C_{k+m} (k+m) + C_{k-m} (k-m) - C_{m-k} (m-k) \frac{(\bar{L}-\bar{x})}{2k} \frac{\partial^2 w_1^{(k)}}{\partial \bar{x}^2} = 0 \quad (\text{III.37})$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^4 w_1^{(m)}}{\partial \bar{x}^4} - \left[2(m^2 - 1) + \frac{(1-M)}{2m^2} \left(\frac{1}{k} + 1 \right) \right] \frac{\partial^2 w_1^{(m)}}{\partial \bar{x}^2} + \\ + (m^2 - 1) w_1^{(m)} + \frac{(1-M)}{2k} u^{(m)} - \lambda \sum_k \left\{ C_{m-k} (m-k)^2 + C_{k-m} (k-m)^2 + C_{k+m} (k+m)^2 \right\} \frac{(\bar{L}-\bar{x})^2}{4} \frac{\partial^2 w_1^{(k)}}{\partial \bar{x}^2} + \\ + (C_{m-k} + C_{k-m} + C_{k+m}) \frac{(k^2-1)}{2} w_1^{(k)} + \left[C_{m-k} (m-k) - C_{k-m} (k-m) - C_{k+m} (k+m) \right] \frac{(k^2-1)}{k} (\bar{L}-\bar{x}) \frac{\partial w_1^{(k)}}{\partial \bar{x}} + \\ + \frac{1}{m} \left[C_{m-k} (m-k)^2 + C_{k-m} (k-m)^2 - C_{k+m} (k+m)^2 \right] \frac{(\bar{L}-\bar{x})^2}{4k} \frac{\partial^2 w_1^{(k)}}{\partial \bar{x}^2} = 0 \quad (\text{III.38}) \end{aligned}$$

pentru $m = 2, 3, 4, \dots$

Yung-shin-lang și David R. Sillington au arătat că componentele cu $k > 10$, nu sînt importante pentru modal de voalare. Deci în ecuațiile (III.37), (III.38), termenii cu m sau k mai mare decît 10 sînt ignorăți. A este două ecuații sînt neliniare și nu este ușor să se găsească funcțiile de soluție pentru $u_1^{(x)}$ și $w_1^{(x)}$.

Că o soluție aproximativă, se încearcă ca și în cazul presiunii uniforme funcțiile următoare :

$$w_1^{(k)} = a_k \left[A_{k1} e^{-\xi_k(\bar{L}-\bar{x})} + A_{k2} e^{-\xi_k \bar{x}} + A_{k3} e^{\eta_k \bar{x}} + \right. \\ \left. + A_{k4} e^{-\eta_k \bar{x}} + A_{k5} \cos\{\xi_k \bar{x}\} - A_{k6} \sin\{\xi_k \bar{x}\} \right] \quad (\text{III.39})$$

$$u_1^{(k)} = a_k \left[B_{k1} e^{-\xi_k(\bar{L}-\bar{x})} + B_{k2} e^{-\xi_k \bar{x}} + B_{k3} e^{\eta_k \bar{x}} + \right. \\ \left. + B_{k4} e^{-\eta_k \bar{x}} + B_{k5} \cos\{\xi_k \bar{x}\} + B_{k6} \sin\{\xi_k \bar{x}\} \right] \quad (\text{III.40})$$

în care $\pm \xi_k$, $\pm \eta_k$ și $\pm \xi_k^i$ sînt rădăcinile ecuației caracteristice în cazul presiunii uniforme.

Funcțiile acestea satisfac condițiile de margine dar nu satisfac ecuațiile de echilibru (III.37) și (III.38). Yung-shih-wang și David R. Billington, prin experiența lor au arătat că termenii neliniari în ecuația (III.37) au o influență mică asupra ecuației. Deci ecuația (III.37) se poate reduce la ecuația următoare, care satisface soluția încercată :

$$\frac{\partial^2 u_1^{(m)}}{\partial \bar{x}^2} - \frac{(1-\mu)}{2} m^2 u_1^{(m)} + \frac{(1-\mu)}{2} \frac{\partial w_1^{(m)}}{\partial \bar{x}} = 0 \quad (\text{III.41})$$

Intrucît funcțiile de soluție (III.39), (III.40) nu satisfac ecuația (III.38), substituirea lor în (III.38) produce un reziduu. Integrînd reziduuul pe lungimea pînzei și egalînd integral cu zero ne dă o ecuație aproximativă de echilibru, care dă o medie peste tot cilindru. Substituînd ecuațiile (III.39), (III.40) în (III.38), integrînd ecuația rezultată cu \bar{x} de la 0 pînă la \bar{L} obținem o ecuație sub formă de matrice :

$$(\mathbb{W} - \lambda \mathbb{C}) \mathbf{a} = 0 \quad (\text{III.42})$$

în care \mathbb{W} este matrice diagonală cu componentele :

$$W_{m-1, m-1} = \frac{\partial^4 \bar{w}_1^{(m)} \Big|_{\bar{L}}}{\partial \bar{x}^4 \Big|_0} - \int_0^{\bar{L}} \left[2(m^2 - 1) + \frac{(1-\mu)}{2m^2} \left(\frac{1}{m} + 1 \right) \right] \bar{w}_1^{(m)} d\bar{x} \\ + \frac{\partial \bar{w}_1^{(m)} \Big|_0}{\partial \bar{x} \Big|_0} + (m^2 - 1) \int_0^{\bar{L}} \bar{w}_1^{(m)} d\bar{x} + \frac{(1-\mu)}{2k} u_1^{(m)} \Big|_0$$

pentru $m = 2 \dots 10$ (III.43)

Matricea C este generală 9×9 cu componentele ;

$$C_{(m-1)(k-1)} = \left\{ \begin{aligned} & (C_{m-k} + C_{k-m}) \left[\frac{(m-k)^2}{2} \left(1 + \frac{1}{mk} \right) + \right. \\ & \left. + \frac{k^2-1}{2} + (m-k) \frac{k^2-1}{k} \right] + E_{k+m} \left[\frac{(k+m)^2}{2} \left(1 - \frac{1}{km} \right) + \right. \\ & \left. + \frac{k^2-1}{2} - (m+k) \frac{k^2-1}{k} \right] \end{aligned} \right\} \times \int_0^{\bar{L}} \bar{w}_1^{(k)} d\bar{x} \quad (III.44)$$

pentru $m, k = 2, \dots, 10$

Vectorul a este un vector 9×1 , egal cu $(a_2, a_3, \dots, a_{10})^T$ și $(\bar{w}_1^{(k)}, \bar{u}_1^{(k)}) = [w_1^{(k)}, u_1^{(k)}] / a_k$ pentru $k = 2, \dots, 10$.

Valoarea lui λ care satisface ecuația (III.42) ne dă presiunea critică a pânzei.

IV.2. Calculul voalării pânzelor cilindrice sub acțiunea vântului după metoda energetică

În anul 1962, Almroth B.O./50/ a publicat rezultatele studiate privind comportarea plăcii cilindrice subțire sub presiunea laterală neuniformă. S-a folosit /50/ metoda energetică. În 1973, pe baza metodei lui Almroth B.O.; Maderpach V., Gaunt J.F. și Sword J.H. au elaborat procedeul de calcul al voalării plăcii cilindrice sub acțiunea vântului /56/, /71/.

IV.2.1. Ecuațiile de deformații

Aici s-au folosit următoarele ecuații de deformații pentru analiza voalării a plăcii curbe foarte subțiri :

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \right)^2 \\ \varepsilon_y &= \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} + \frac{1}{2} \left(\bar{v} + \frac{\partial \bar{w}}{\partial \varphi} \right)^2 \\ \gamma_{xy} &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} \left(\bar{v} + \frac{\partial \bar{w}}{\partial \varphi} \right) \end{aligned} \quad (III.43)$$

$$\chi_x = \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2}$$

$$\chi_y = \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} + \bar{w}$$

$$\chi_{x\varphi} = \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi}$$

Se presupune ca comportarea prevoalată se poate determinată cu exactitate suficientă prin teoria liniară, atunci în ecuațiile de deformării (III.43) care reprezintă condițiile înainte de voalare, numai termenii liniari sînt menținuți.

În analiza voalării, se adaugă deplasările virtuale și se folosesc următoarele ecuații de deformare :

$$\varepsilon_x = \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \bar{x}} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \bar{x}} \right)^2$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} + \frac{\partial \bar{\eta}}{\partial \varphi} - \bar{\xi} + \frac{1}{2} \left(\eta + \frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \varphi} \right)^2$$

$$\chi_{x\varphi} = \frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{\eta}}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \bar{x}} \left(\eta + \frac{\partial \bar{\xi}}{\partial \varphi} \right)$$

$$\chi_x = \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{\xi}}{\partial \bar{x}^2} \tag{III.44}$$

$$\chi_y = \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} + \bar{w} + \frac{\partial^2 \bar{\xi}}{\partial \varphi^2} + \bar{\xi}$$

$$\chi_{x\varphi} = \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} + \frac{\partial^2 \bar{\xi}}{\partial \bar{x} \partial \varphi}$$

Aici $\bar{\xi} = \xi / a$: deplasare virtuală adimensională axială ;

$\bar{\eta} = \eta / a$: deplasare virtuală adimensională tangențială ;

$\bar{\xi} = \xi / a$: deplasare virtuală adimensională radială

Aceste ecuații de deformării sînt introduse în ecuația care reprezintă variația secundă a energiei potențiale a sistemului.

IV.2.2 Analize prevoalată

În calculul deplasărilor prevoalate, se presupune că capetele pânzei sînt simplu rezemate (deplasările radiale și tangențiale sînt împiedicate)

Deplasările vor lua astfel formele următoare :

$$\begin{aligned} \bar{u} &= \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} U_{mn} X_{mn} \cos \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \\ \bar{v} &= \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} V_{mn} X_{mn} \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \sin m\varphi \quad (\text{III.45}) \\ \bar{w} &= \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} X_{mn} \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \end{aligned}$$

Aici $\alpha = L/a$

Capătul superior poate să aibă un inel de întărire, dar acest efect este presupus neglijabil pentru pânza relativ scurtă. După teoria liniară a inzei, deformațiile sînt :

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} = \sum \sum U_{mn} X_{mn} \left(\frac{n\eta}{\alpha} \right) \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \\ \varepsilon_y &= \frac{\partial \bar{v}}{\partial \varphi} - \bar{w} = \sum \sum X_{mn} (mV_{mn} - 1) \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \\ \gamma_{xy} &= \frac{\partial \bar{u}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} = \sum \sum X_{mn} \left(-mU_{mn} + \frac{n\eta}{\alpha} V_{mn} \right) \cos \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \sin m\varphi \\ \chi_x &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} = - \sum \sum X_{mn} \left(\frac{n\eta}{\alpha} \right)^2 \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \quad (\text{III.46}) \\ \chi_y &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \varphi^2} + \bar{w} = \sum \sum X_{mn} (1 - m^2) \sin \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \cos m\varphi \\ \chi_{xy} &= \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x} \partial \varphi} = - \sum \sum X_{mn} \left(m \frac{n\eta}{\alpha} \right) \cos \frac{n\eta \bar{x}}{\alpha} \sin m\varphi \end{aligned}$$

Atît U_{mn} cît și V_{mn} sînt determinate prin folosirea ecuațiilor lui Donnell .

$$\begin{aligned} \nabla^4 \bar{u} &= \frac{\partial^4 \bar{u}}{\partial \bar{x}^4} - \frac{\partial^3 \bar{u}}{\partial \bar{x} \partial \varphi^2} \\ \nabla^4 \bar{v} &= (2 + \mu) \frac{\partial^3 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2 \partial \varphi} + \frac{\partial^3 \bar{v}}{\partial \varphi^3} \end{aligned} \quad (\text{III.47})$$

Introducând expresiile pentru \bar{u} , \bar{v} , \bar{w} din (III.45) în (III.47), U_{mn} și V_{mn} au forme :

$$U_{mn} = \frac{m^2 \left(\frac{n\eta}{\alpha}\right) - \mu \left(\frac{n\eta}{\alpha}\right)^3}{\left[\left(\frac{n\eta}{\alpha}\right)^2 + m^2\right]^L} \quad (\text{III.48})$$

$$V_{mn} = \frac{(1+\mu)m \left(\frac{n\eta}{\alpha}\right)^2 + m^3}{\left[\left(\frac{n\eta}{\alpha}\right)^2 + m^2\right]^L}$$

Coefficientul λ_{mn} se poate determina prin a minimize energia potențială a sistemului, adică prin rezolvarea ecuației următoare :

$$\frac{\partial V}{\partial \lambda_{mn}} = \frac{\partial}{\partial \lambda_{mn}} (U_m + U_b + Q) = 0 \quad (\text{III.49})$$

Aici s-au folosit notațiile :

V : energia potențială totală a sistemului

U_m : energia deformației membrane

U_b : energia deformației de încovoiere

Q : energia potențială a sarcinii

Energia deformației membranei este :

$$U_m = \frac{Ea^2h}{2(1-\mu^2)} \iint_{\text{Suprafața}} \left[\varepsilon_x^2 + \varepsilon_y^2 + 2 \varepsilon_x \varepsilon_y + \frac{(1-\mu)\gamma^2}{2} xy \right] d\bar{x}d\bar{y} \quad (\text{III.50})$$

Energia deformației de încovoiere este :

$$U_b = \frac{k}{2} \iint_{\text{Suprafața}} \left[\chi_x^2 + \chi_y^2 + 2 \chi_x \chi_y + 2(1-\mu)\chi_x^2 \right] d\bar{x}d\bar{y} \quad (\text{III.51})$$

Energia potențială a sarcinii este :

$$Q = \sigma^3 \iint_{\text{Suprafața}} p \left[-\bar{w} + \frac{1}{2} (w^2 + 2\bar{v} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{y}} + \bar{v}^2 - \right.$$

$$- \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} \bar{v} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} \bar{u} \int d\bar{x} d\varphi \quad (\text{III.52})$$

sau, după eliminarea termenilor neliniari, avem :

$$Q = - a^3 \iint_a p \bar{v} d\bar{x} d\varphi \quad (\text{III.53})$$

p : presiune

Presiunea vântului se poate lua după datele experimentale ale lui Purdy /28/ :

$$p = p_0 \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} a_{mn} \bar{x}^n \cos m\varphi \quad (\text{III.54})$$

Coefficienții a_{mn} sînt dați în tabelul (II.3).

Introducînd ecuația (III.54) și (III.53), integrînd și minimalizînd energia potențială după x_{mn} , avem :

$$\begin{aligned} \frac{\partial V}{\partial x_{mn}} = 0 = & \left\{ \frac{\rho \epsilon \alpha L}{2(1-\mu^2)} \left[U_{mn}^2 \left(\frac{n\Omega}{\alpha} \right)^2 + (\max v_{mn} - 1)^2 - \right. \right. \\ & - 2\mu U_{mn} \left(\frac{n\Omega}{\alpha} \right) + \frac{1-\mu}{2} (-mU_{mn} + \frac{n\Omega}{\alpha} v_{mn})^2 + \frac{\rho \kappa \alpha}{2} \left(\frac{n\Omega}{\alpha} \right)^4 + (m^2 - 4)^2 \\ & \left. \left. + 2 \left(\frac{n\Omega}{\alpha} \right)^2 (\mu^2 - \mu) \right\} x_{mn} - \frac{\rho \epsilon^2 L}{2} a_{mn} \right. \quad (\text{III.55}) \end{aligned}$$

Expresia aceasta permite calculele lui x_{mn} și determinarea deplasărilor \bar{u} , \bar{v} , \bar{w} în orice punct pe suprafața pînzei.

IV.2.3. Analiza voalată

Se alege următoarele componente de deplasare virtuale :

$$\begin{aligned} \xi &= \sum \sum U_{jk} A_{jk} \cos \frac{k\Omega \bar{x}}{\alpha} \cos j\varphi \\ \eta &= \sum \sum V_{jk} A_{jk} \sin \frac{k\Omega \bar{x}}{\alpha} \sin j\varphi \\ \zeta &= \sum \sum A_{jk} \sin \frac{k\Omega \bar{x}}{\alpha} \cos j\varphi \end{aligned} \quad (\text{III.56})$$

După ce s-au eliminat termenii nelinieri din relațiile de echilibru în planul suprafeței plăcii, ecuațiile diferențiale pentru componentele deplasărilor devin :

$$\nabla^4 \xi = \mu \frac{\partial^3 \xi}{\partial \bar{x}^3} - \frac{\partial^3 \xi}{\partial \bar{x} \partial \varphi^2}$$

$$\nabla^4 \eta = (2 + \mu) \frac{\partial^3 \xi}{\partial \bar{x}^2 \partial \varphi} + \frac{\partial^3 \xi}{\partial \varphi^3} \quad (III.57)$$

Trecând prin operații laborioase, variația secundă a energiei potențiale, arătate de Anderson și V. și Quant J.1. are forma următoare :

$$\begin{aligned} \delta^2 V = & \frac{\pi \alpha}{2} \sum_j \sum_k \left\{ U_{jk}^2 \left(\frac{k\pi}{\alpha} \right)^2 + (jv_{jk} - 1)^2 - \right. \\ & - 2\mu U_{jk} \left(\frac{k\pi}{\alpha} \right) (jv_{jk} - 1) + \frac{1-\mu}{2} \left[\left(\frac{k\pi}{\alpha} \right) v_{jk} - jU_{jk} \right]^2 + \\ & + \frac{\pi^2}{12\alpha^2} \left[\left(\frac{k\pi}{\alpha} \right)^2 \left\langle \left(\frac{k\pi}{\alpha} \right)^2 + 2(j^2 - \mu) + (j^2 - 1)^2 \right\rangle \right] A_{jk}^2 + \\ & + \sum_m \sum_n \sum_j \sum_k \sum_r \sum_s \left\{ J_{1.k1} \left[-U_{mn} \left(\frac{\pi}{\alpha} \right)^3 nks + \right. \right. \\ & + \mu(mv_{mn} - 1) \left(\frac{\pi}{\alpha} \right)^2 ks + J_{2.k2} \left[-\mu U_{mn} \left(\frac{\pi}{\alpha} \right) \cdot \right. \\ & \cdot (v_{jk} - j)(v_{rs} - r) + (mv_{mn} - 1)(v_{jk} - j)(v_{rs} - r) \left. \right] + \\ & + J_{5.k5} \left[(1-\mu) \left(\frac{\pi}{\alpha} \right) v_{mn} - \mu U_{mn} \right] \left(\frac{k\pi}{\alpha} \right) (v_{rs} - r) \left. \right\} A_{mn} A_{jk} A_{rs} + \\ & + \frac{(1-\mu^2)\pi}{Eh} p_0 \sum_m \sum_j \sum_k \sum_r \sum_s \left\{ J_1 \left[a_{m0}^{SKC} + a_{m1}^{SK1} + \right. \right. \\ & + a_{m2}^{SK2} + a_{m3}^{SK3} \left. \right] \left[1 - U_{jk} \left(\frac{k\pi}{\alpha} \right) \right] + J_2 (v_{jk} v_{rs} - 2rv_{jk}) \cdot \end{aligned}$$

Aici s-au folosit notațiile :

$$J1(m, j, r) = (\alpha/2)(II_1 + II_2 + II_3 + II_4) \quad (\text{III.59})$$

$$II_i = \begin{cases} 0 & K_i \neq 0 \\ 1 & K_i = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} K_1 = m + j + r \\ K_2 = m + j - r \\ K_3 = m - j + r \\ K_4 = m - j - r \end{matrix}$$

$$HI(n, k, s) = (\alpha/2\pi)(HI_1 - HI_2 + HI_3 + HI_4)$$

$$HI_i = \begin{cases} 0 & m_i \text{ par} \\ 1/m_i & m_i \text{ impar} \end{cases} \quad \begin{matrix} m_1 = n + k + s \\ m_2 = -n + k + s \\ m_3 = n - k - s \\ m_4 = n + k - s \end{matrix}$$

$$J2(m, j, r) = \int_0^{2\pi} \cos m\psi \sin j\psi \sin r\psi \, d\psi \\ = (\pi/2)(-II_1 - II_2 + II_3 + II_4)$$

$$K2(n, k, s) = (\alpha/\pi) \int_0^{\pi} \sin n\psi \sin k\psi \sin s\psi \, d\psi \\ = (\alpha/2\pi)(-HI_1 + HI_2 + HI_3 + HI_4)$$

$$J5(m_1, j, r) = \int_0^{2\pi} \sin m_1\psi \cos j\psi \sin r\psi \, d\psi \\ = (\pi/2)(-II_1 + II_2 - II_3 + II_4)$$

$$K5(n, k, s) = (\alpha/\pi) \int_0^{\pi} \cos n\psi \cos k\psi \sin s\psi \, d\psi \\ = (\alpha/2\pi)(HI_1 + HI_2 + HI_3 - HI_4)$$

$$SAC(k, s) = \begin{cases} 0 & k \neq s \\ \alpha/2 & k = s \end{cases}$$

$$S_{\lambda 1}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^2 \left[\frac{\cos(k-\varepsilon)\pi - 1}{(k-\varepsilon)^2} - \frac{\cos(k+\varepsilon)\pi - 1}{(k+\varepsilon)^2} \right] & k \neq \varepsilon \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^2 \left[\frac{\pi^2}{2} \right] = \frac{\alpha^2}{4} & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$S_{\lambda 2}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{\alpha^3}{\pi^2} \left[\frac{\cos(k-\varepsilon)\pi}{(k-\varepsilon)^2} - \frac{\cos(k+\varepsilon)\pi}{(k+\varepsilon)^2} \right] & k \neq \varepsilon \\ \frac{\alpha^3}{\pi^2} \left[\frac{\pi^2}{6} - \frac{1}{4k^2} \right] & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$S_{\lambda 3}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^4 \left\{ \frac{[3\pi^2(k-\varepsilon)^2 - 6] \cos(k-\varepsilon)\pi + 6}{(k-\varepsilon)^2} - \right. & k \neq \varepsilon \\ \left. - \frac{[3\pi^2(k+\varepsilon)^2 - 6] \cos(k+\varepsilon)\pi + 6}{(k+\varepsilon)^2} \right\} & k \neq \varepsilon \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^4 \left\{ \frac{\pi^4}{4} - 3\pi^2 \right\} & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$C_{\lambda 0}(k, \varepsilon) = \begin{cases} 0 & k \neq \varepsilon \\ \alpha/2 & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$C_{\lambda 1}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^2 \left[\frac{\cos(k-\varepsilon)\pi - 1}{(k-\varepsilon)^2} + \frac{\cos(k+\varepsilon)\pi - 1}{(k+\varepsilon)^2} \right] & k \neq \varepsilon \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^2 \left[\frac{\pi^2}{2} \right] = \frac{\alpha^2}{4} & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$C_{\lambda 2}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{\alpha^3}{\pi^2} \left[\frac{\cos(k-\varepsilon)\pi}{(k-\varepsilon)^2} + \frac{\cos(k+\varepsilon)\pi}{(k+\varepsilon)^2} \right] & k \neq \varepsilon \\ \frac{\alpha^3}{\pi^2} \left[\frac{\pi^2}{6} + \frac{1}{4k^2} \right] & k = \varepsilon \end{cases}$$

$$C_{\lambda 3}(k, \varepsilon) = \begin{cases} \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^4 \frac{[3\pi^2(k-\varepsilon)^2 - 6] \cos(k-\varepsilon)\pi + 6}{(k+\varepsilon)^2} \cdot & k \neq \varepsilon \\ \cdot \frac{[3\pi^2(k+\varepsilon)^2 - 6] \cos(k+\varepsilon)\pi + 6}{(k+\varepsilon)^2} & k \neq \varepsilon \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^4 \left\{ \frac{\pi^4}{4} + 3\pi^2 \right\} & k = \varepsilon \end{cases}$$

In figure(III.17) se prezintă rezultatele calcula-
te pentru un rezervor vertical avînd $a = 2,54$ m, $L = 15,96$ m
 $h = 0,64$ cm sub presiune exterioră uniformă. Presiunea cri-
tică obținută are o concordanță bună în comparație cu rezul-
tatul luiizises.

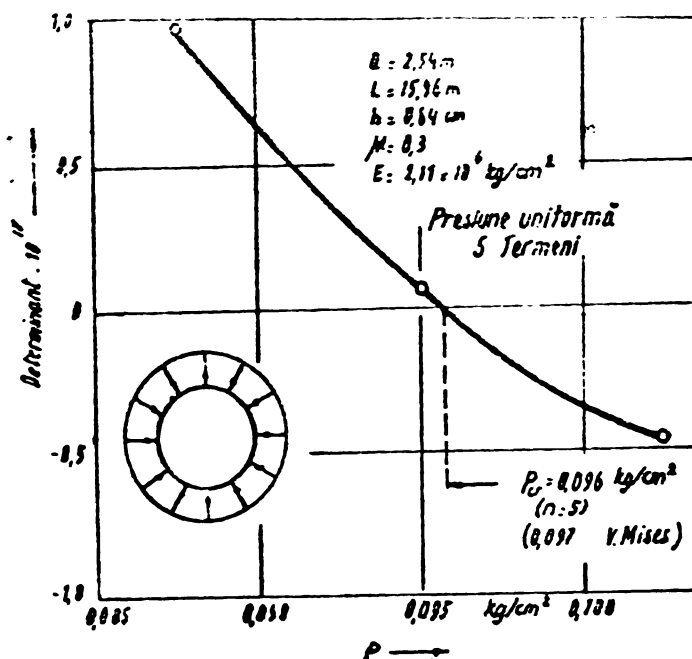


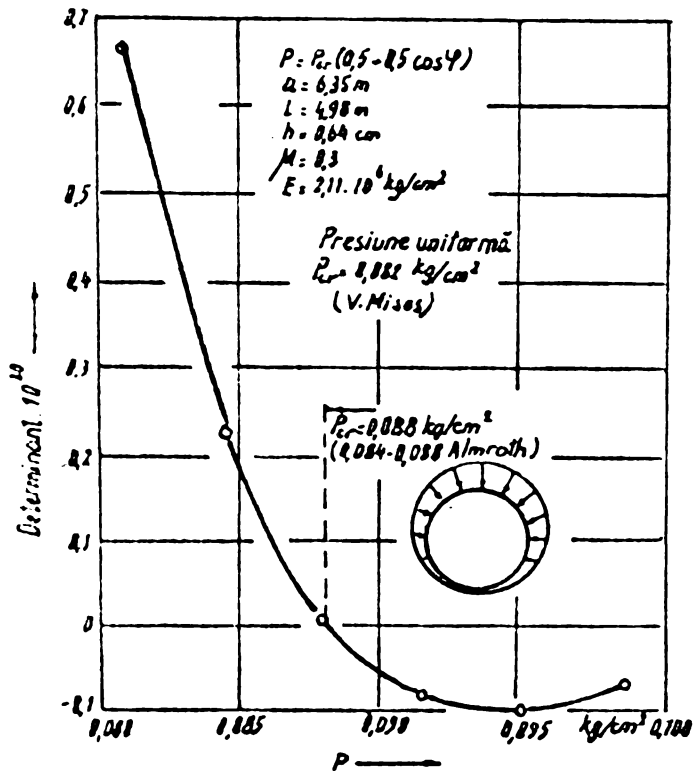
Fig.(III.17)

Rezultatele calculate pentru un rezervor vertical
avînd $a = 6,35$ m, $L = 4,38$ m, $h = 0,64$ cm sub presiune
exterioră de formă $p = p_0 (0,5 + 0,5 \cos \varphi)$ sînt pre-
zentate în fig. (III.18).

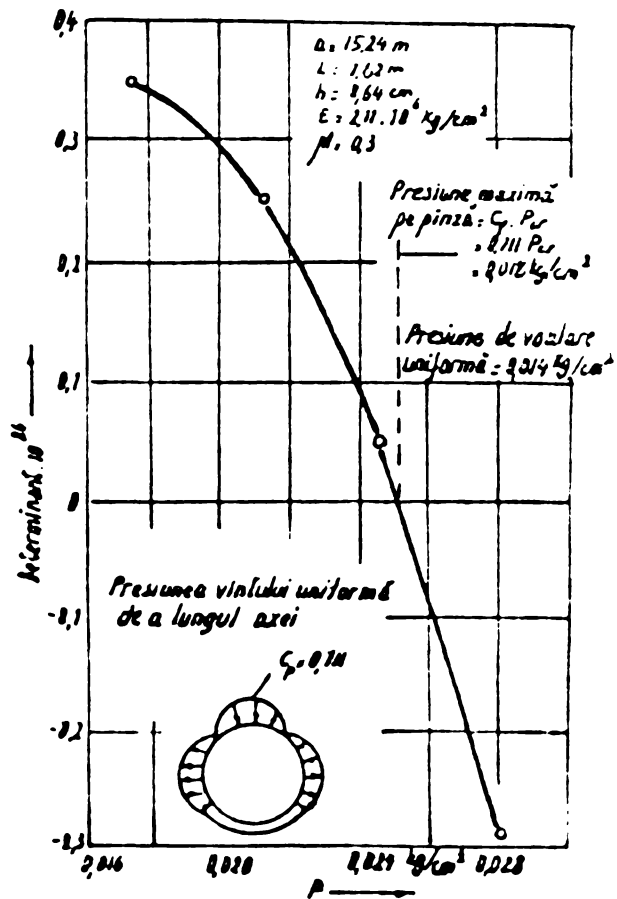
Pentru presiunea exterioră constantă de-a lungul

axei x și avînd formă $p = p_0 \sum_{m=0}^{\infty} a_{mn} \cos m\varphi$ după

direcția circumferențială, rezultatele de calcul sînt pre-
zentate în fig.(III.19).



(Fig. III.1)



IV.3. Calculul practic al voalării rezervoarelor cilindrice verticale cu grosimi variabile în trepte sub acțiunea vântului

Comportarea la voalare a pînzelor cilindrice circulare cu grosimea constantă sub acțiunea vântului a fost studiată de Resinger F., și Greiner, R. /44/. Studiile acestea s-au bazat pe încercări în canal de vînt pe cilindri model. În /48/ Greiner, R. a extins concluziile obținute de la cilindri cu grosimea constantă la cilindri cu grosimi variabile în trepte. Acest mod de calcul al lui Greiner, R. constă în înlocuirea presiunii vîntului printr-o supresiune fictivă simetrică radială a cărei mărime depinde doar de cifre de voalare, care sînt determinate cu diagrame în cazul voalării generale și parțiale.

IV.3.1. Concepția de calcul

Concepția de calcul propusă de Resinger, R. și Greiner R. în /44/ constă în reducerea verificării la voalare a unui cilindru supus la o presiune neuniformă pe manta, la verificarea unui cilindru supus la o supresiune constantă echivalentă $q_{u,e}$, a cărei mărime poate fi exprimată în procente din presiunea maximă a vîntului q_v , cu formula :

$$q_{u,e} = \chi \cdot q_v \quad (\text{III.60})$$

unde:

$$\chi = 0,46 + 0,017 m_{cr} \leq 1,0 \quad (\text{III.61})$$

Mărimea presiunii echivalente depinde de numărul de unde de voalare care iau naștere sub acțiunea vîntului. Mărimea presiunii echivalente poate fi determinată prin intermediul m_{cr} (m_{cr} reprezintă numărul critic de unde de voalare determinat pe baza teoriei ideale de bifurcație și diferă de numărul critic al cilindrului real dacă se ține seama de imperfecțiuni. Acesta este egal cu aproximativ 30 % din m_{cr}).

Avantajul acestui mod de calcul constă în faptul că presiunea de voalare și numărul undelor de voalare pentru

cilindru supus la subpresiune poate fi ușor determinat sau chiar extras din prescripții.

Concepția de calcul poate fi aplicată și la cilindri cu grosimea variabilă în trepte, dacă se cunoaște numărul de unde și prin aceasta, presiunea echivalentă în conformitate cu ecuațiile (III.60), (III.61). Cu această presiune echivalentă, verificarea la voalare a cilindrului cu grosime variabilă în trepte se poate face în mod simplu prin reducere la un cilindru echivalent cu trei tronsoane după /45/.

IV.3.2. Numărul critic de unde la cilindri cu grosime variabilă în trepte

Comportarea la voalare a cilindrilor cu grosime variabilă în trepte sub presiunea exterioară a fost determinată în /46/. În funcție de variația grosimii peretelui, voalarea poate fi parțială sau generală. Rezultatele se pot vedea în figura (III.6) și (III.7) pentru un cilindru cu grosimea în 2 tronsoane. Valorile teoretice critice de voalare q_{cr} și n_{cr} a cilindrului în trepte sînt determinate prin intermediul presiunii de voalare q_0 și a numărului de unde n_0 a unui cilindru echivalent, care este format numai din partea superioară și este rezemat radial fix, (III.15):

$$q_0 = 0,92 E \frac{a}{L_0} \left(\frac{h_0}{a} \right)^{2,5}$$

$$n_0 = 2,74 \sqrt{\frac{a}{L_0}} \sqrt{\frac{a}{h_0}}$$

În cazul voalării generale, cifra de voalare (numărul critic de unde) se determină prin intermediul înălțimii totale a cilindrului și cu voalarea medie a grosimilor. Pentru cilindru cu grosimea medie h_m^* , se calculează cu :

$$n_{ge} = 2,74 \sqrt{\frac{a}{L}} \sqrt{\frac{a}{h_m^*}} \quad (\text{III.62})$$

unde : $h_m^* = (h_0 L_0 + h_u L_u) / L$

La voalarea parțială, numărul cifrei de voalare se mărește, dacă se presupune că cuprindem efectul de încastare a părții interioare prin reducerea înălțimii cilindrilor, atunci într-adevăr cifra de voalare a noului cilindru cu o lățime redusă și o grosime mai mică, crește.

Lungimea efectivă a părții voalate la un cilindru cu 2 trepte se exprimă prin reducerea lunginii cilindrilor la voalarea L_{β} , atât în formula pentru presiunea de voalare cât și la cifra de voalare.

În consecință lungimea se poate deduce și la cilindru cu grosime variabilă din expresia presiunii de voalare:

$$\text{Din } q_{cr} = q_0 \cdot \beta = 0,92 E \frac{a}{L_0} \left(\frac{h_0}{a} \right)^{2,5} \cdot \beta \quad (\text{III.63})$$

rezulta : $L_{\beta} = L_0 / \beta$ ca lungime efectivă de voalare.

Deci, cifra de voalare în cazul voalării parțiale :

$$m_p = 2,74 \sqrt{\frac{a}{L}} \sqrt{\frac{a}{h_0}} = 2,74 \sqrt{\frac{a}{L_0} \beta} \sqrt{\frac{a}{h_0}} \quad (\text{III.64})$$

În expresia de mai sus se presupune că domeniul de

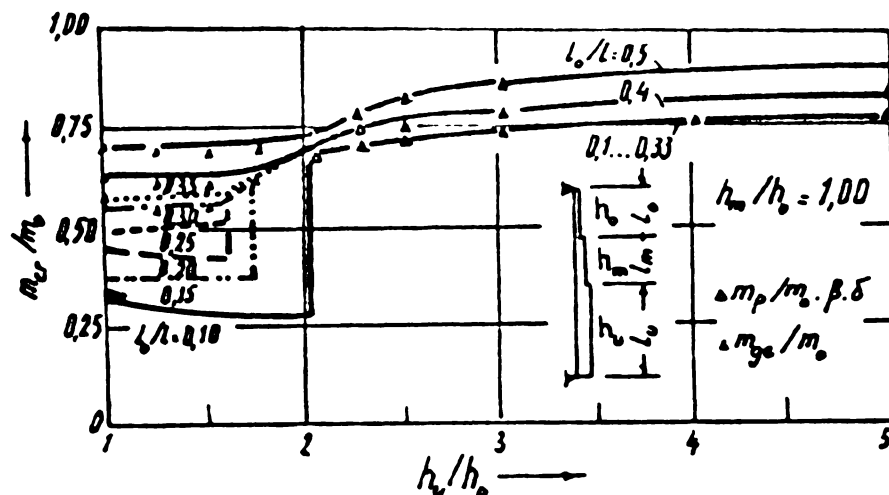


Fig.(III.20) : Numărul de unde pentru cilindru cu trei trepte $h_m/h_0 = 1,00$.

voalare este format numai din partea superioară de grosime h_0 . Aceste două rezolvări aproximative ale ecuațiilor (III.62) și (III.64) sînt trecute în figura (III.7) (§ III.2.1).

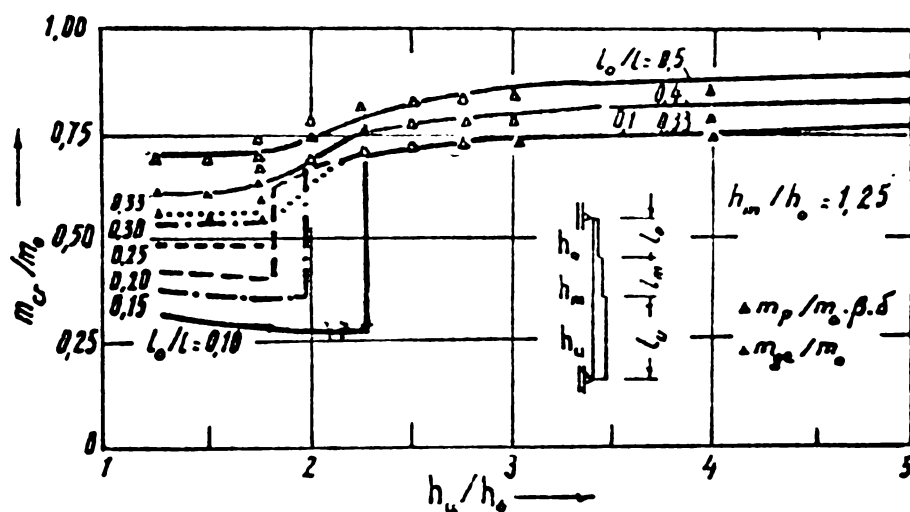


Fig.(III.21) : Numărul de unde pentru cilindru cu trei tronsoane $h_m/h_0 = 1,25$

În figurile (III.20), (III.21), (III.22) se extind considerațiile de mai sus la un cilindru cu 3 tronsoane unde s-a menținut constant raportul dintre grosimea tronsonului mijlociu și superior. Figura (III.20) corespunde cu figura (III.7), dar și în figura (III.21) și (III.22) se vede comportarea tipică a cilindrului cu 3 tronsoane și trecerea bruscă de la voalarea generală la voalarea parțială.

Rezervoarele care apar curent în practică cu mai multe grosimi se pot reduce la cilindru cu 3 tronsoane. Acest model de rezolvare a fost folosit în /45/ la determinarea presiunii critice de voalare și este utilizat aici la determinarea cifrei de voalare.

IV.3.3. Soluție aproximativă cu ajutorul cilindrului cu trei tronsoane

Pentru voalarea generală, cifra de voalare se poate deduce din ecuația (III.62) (pentru un cilindru cu grosime

medie h_m^* . Pentru voalarea parțială, cifrele de voalare au

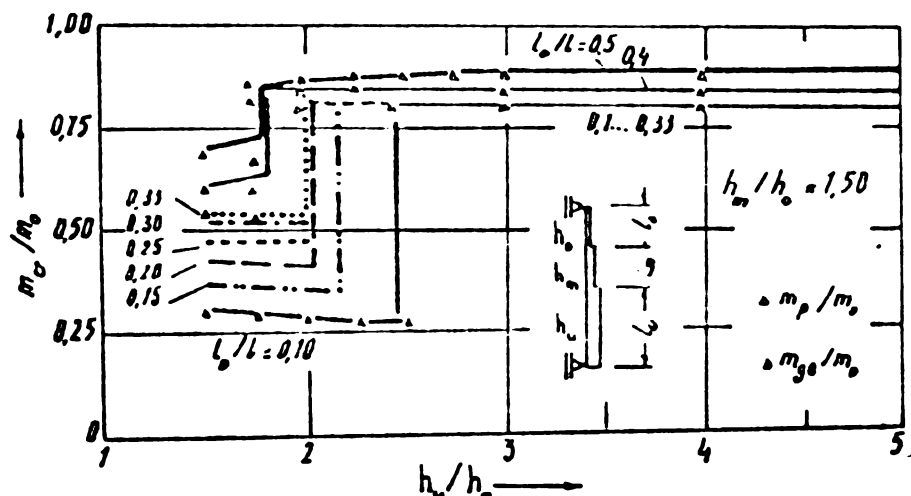


Fig.(III.22) : Numărul de unde pentru cilindru de trei tronsoane $h_m/h_0 = 1,5$

foast reprezentate prin intermediul valorii $m_0 \cdot \beta$ unde m_0 reprezintă cifra de voalare a tronsonului superior în conformitate cu ecuația (III.16) și β este un coeficient de voalare în conformitate cu ecuația (III.63) (Fig.III.22). Pentru toate raporturile $L_0/L = 0,1 - 0,3$ rezultă aceeași formă a curbelor și pentru $L_0/L = 0,4 - 0,5$ rezultă altă formă numai la $h_m/h_0 < 1,75$. Cifra de voalare pentru voalare parțială se va determina cu ajutorul coeficientului δ din figura (III.23) și β din (§ III.2.2c) :

$$m_p = m_0 \cdot \beta \cdot \delta = 2,74 \sqrt{\frac{a}{L_0}} \sqrt{\frac{a}{h_0}} (\beta \cdot \delta) \text{ (III.65)}$$

Față de modul de rezolvare din (§ IV.3.2) cu $L = L_0 / \beta$ aceasta înseamnă o lungime fictivă $L = L_0 / (\beta \delta)^2$, luînd în considerare și devierea de la grosimea medie h_0 .

Limitarea între voalarea generală și parțială pentru cilindru echivalent cu trei tronsoane se face după figura

(III.24).

Pentru valorile h_m/h_0 și h_u/h_0 se determină dacă punctul este situat la dreapta sau la stînga pe curba L_0/L . Dacă este în dreapta, cifra de voalare pentru voalarea parțială se determină cu ecuația (III.65), în caz contrar pentru voalarea generală cu ecuația (III.62).

Valorile limite din figura (III.24) definesc saltul de la o formă la alta de voalare, așa cum rezultă și din figurile (III.20), (III.21), (III.22). În cazul unde treceri continue, delimitarea s-a stabilit astfel încît erorile ecuațiilor aproximative să fie egale din ambele părți.

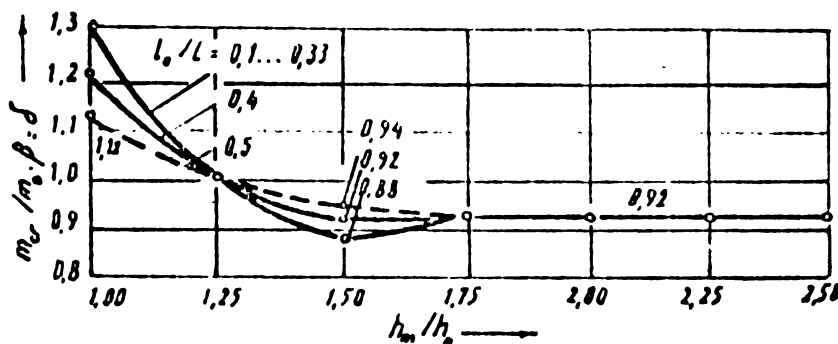


Fig.(III.23) : Cifrele de voalare pentru voalare parțială în cazul voalării parțiale pe un cilindru cu trei tronsoane. Coeficienți .

Rezultatele formulelor aproximative pentru $L_0/L = 0,33$; $0,40$; $0,55$ sînt trecute punctiform în figurile (III.20) , (III.22).

În concluzie modul de calcul urmărește schema următoare : în conformitate cu /45/ se stabilește un cilindru echivalent cu trei tronsoane din a cărui dimensiune, cu ajutorul figurii (III.24) rezultă forma de voalare : Voalare generală sau parțială și în continuare se stabilește cifra de voalare, fie m_p după ecuația (III.65)

cu coeficienți β și δ (după fig.III.23) fie m_{ge} după ecuația (III.62) calculată cu grosimea medie h_m^* .

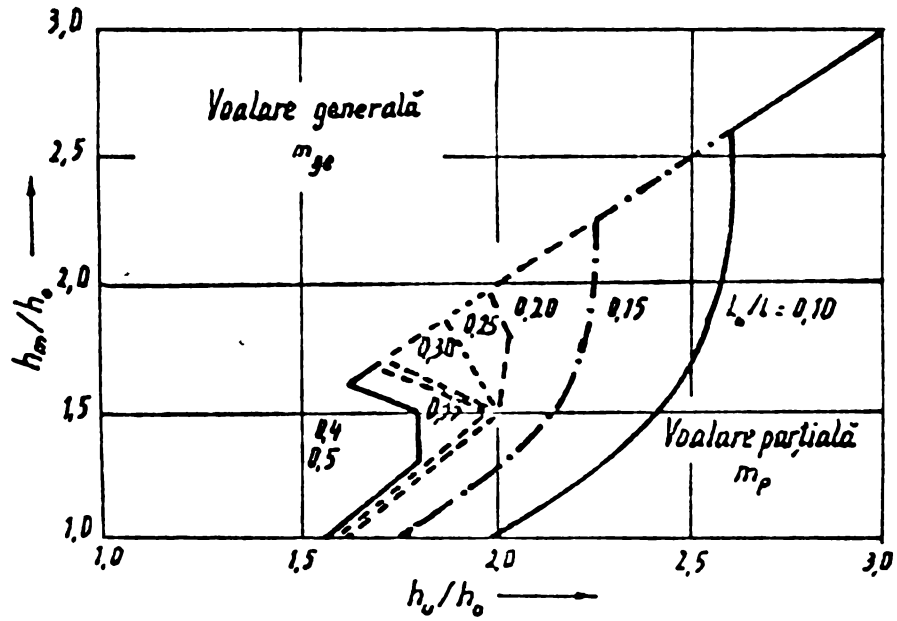


Fig.(III.24) : Limitarea voalării generale și parțiale la un cilindru echivalent cu trei tronsoane.

CONCLUZII FINALE

In studiile efectuate in lucrarea de față, s-au considerat problemele cele mai importante in calculul rezervoarelor cilindrice verticale metalice.

Calculul la rezistență al rezervoarelor cilindrice verticale cu grosimi variabile in trepte sub acțiunea presiunii uniforme (presiunea lichidului, suprapresiune, presiunea vacuumului ...) se poate rezolva cu exactitate mai mare cu ajutorul calculatorului electronic. Pe baza procedurii folosit in lucrarea de față de autor se poate extinde programarea calculului la rezistență a rezervoarelor cilindrice verticale de grosimi variabile in trepte cu capsul și fundul de orice tip. Rezultatele obținute pot fi aplicate in practică.

Problema de stabilitate a rezervoarelor cilindrice verticale de grosimi variabile in trepte sub presiunea vântului rămâne discutabilă. Dintre metodele de calcul practic riguros, folosite actual , se pot enumera :

1. British Standard BS 2654 , Parts 1,2 and 3
2. API 650 of the American Petroleum Institute
3. DIN 4119 (Deutsche Normenausschuss)

Recentele avarii ale turnului de răcire din Ferrybridge și turnului din Ardeer din Anglia, ale unor rezervoare metalice cilindrice verticale din Brazilia, Clanda și Anglia sub acțiunea vântului atrag o atenție deosebită in proiectare.

Studiile din ultimii ani ale multor autori, prezentate in lucrarea de față, ne permit ca in incheiere să tragem următoarele concluzii :

Problema de vocalare a unei pinze cilindrice sub acțiunea vântului cu teoria dezvoltată (teoria neliniară) nu este rezolvată datorită intervenției multor factori, deci

constituie dificultăți nerezolvate din punct de vedere matematic. Rezolvarea acestei probleme în niște cazuri speciale prin introducerea simplificărilor, propunerilor nu exprimă corect comportarea construcțiilor reale, și este greu de aplicat în practică datorită complicației procedurii de calcul.

Normele în vigoare din diferite țări care se bazează pe teoria liniară a stabilității și pe experimente, dau niște diferențe. Cercetările teoretice și experimentale pe această direcție din ultimii ani (1972-1981) ale lui Resinger, F. și Greiner, R. au dat explicații despre aceste diferențe. Procedura de calcul mai exactă a lui Resinger, F. și Greiner, R. ne dă de gândit posibilitatea aplicării lui în proiectarea rezervoarelor.

B I B L I O G R A F I E

1. Dan Mateescu : Construcții metalice speciale. Editura tehnică București, 1956
2. Marin Ivan : Teza de doctorat - Timișoara, 1972
3. Byrne R. : Theory of small deformations of thin elastic shells. Seminar Reports in Mathematics. Los Angeles University of California publications in Mathematics New series, 2, (1944). p. 103-152
4. Koiter W.T. : A consistent first approximation in the general theory of thin elastic shells. Proc. IUTAM Symp. Theory of thin elastic shells. August 1959. North Holland Publishing Co. Amsterdam (1960) p. 12-33
5. Sanders J. L. : An improved first approximation theory for thin shells. NASA Technical Report, 24 , (1959)
6. Flügge W. : Die Stabilität der Kreiszyklinderschale Ing. Arch., 3, (1932) p. 463-506
7. Dischinger F. : Die strenge Theorie der Kreiszyklinderschale in ihrer Anwendung auf die Zeiss Dywidag Schalen Beton und Eisen 34, (1935) p. 257-264, 283-294
8. Barta T. A. : An engineering theory of thin elastic shells Part. 1, linear theory - Unpublished report of Civil Engineering Dpt., University College, London 1966

9. Morley L.S.D : Improvement on Donnell's approximation for thin-walled circular cylinders. Quart.Journ.Mech.and Applied Math.12-I-1959 p. 89-99
The thin walled circular cylinder subjected to concentrated radial Loads. Quart.Journ.Mech.and Applied Mech. 13-I-1960 p.24-37
10. Marguere K. : Zur Theorie der gekrumten Platte grosser Formanderung Proc. 5th Int. Congr.Appl.Mech.Cambridge, Mass. 1938 New-York : J.Wiley L 939 p.93-101
11. Vlasov V.Z. : General theory of shells and its applications in engineering. NASA Translation N16-19.883 (1964)
12. Donnell L.H. : A new theory for the buckling of thin cylinders under axial compression and bending. Trans.Am.Soc.Mech.Engr, 56,(1934) p.795
13. Novojilov V.V. : Teoria tonkih obolozek Sudpromgiz Moskva (1951)
14. Lundgren H. : Cylindrical shells. Vol.1 The Danish Technical Press, Copenhagen (1949)
15. Hoff N. : The accuracy of the Donnell-equations Journ.Of.Appl.Mech.22(1955)p.329-334
16. Moe J. : On the theory of cylindrical shells (IVBK.Abh)I.A.S.S.E. Publ.13 (1953), p.283-296
17. Das Jacobsen A. : Die Berechnung der Zylinderschalen Springer Verlag Berlin (1958)
18. J.De Wit : How to calculate the stability of empty storage tanks. Oil and Gas International Vol.11,1971,p.74-80
29. Kraus H. : Thin elastic shells. J.Wiley New-York (1967)
20. Avram N.C. : Grinzi continue. Editura tehnica . Bucuresti, 1965

21. Scherer H. : Line load action in thin cylindrical shells Proceedings ASCE, 61, 1955 : p.281-316
22. Timoshenko S. : Theory of plates and shells. Editura Mc Gran-Hill. Book Company. INC. New-York 1959
23. Beles A.A.
Mircea Seare : Calculul plăcilor curbe subțiri . Editura tehnică București, 1969
24. Lurie A.I. : Statica toncostehhih uprughih obolocek. Gostehizdat 1947
25. Runge C. : Z.Math , Physik, vol.51.p.254,1904
26. Girkmann K. : Stahlbau, Vol.4.p.25, 1931
27. Purdy, D. : Model studies of Wind-Loads on Flat-top Cylinders. Journal of the structural Division ASCE. Vol.93 Apr. 1967 p.379-395
D.M.Maher, F.J.
Frederich D.
28. Rish R.F. : Forces in cylindrical shells due to Wind Proceedings, Institution of civil Engineers Vol.36. Apr.1967, p.791-803
29. Jopalacharyuku S.
and Johns D.J. : Buckling of thin clamped circular cylindrical shells subjected to Wind Load Technical Report TT7113, Loughborough University of Techology, Loughborough, England, Dec.1971
30. Hoff N.J. : Boundary Value Problems of the Thin Walled Circular Cylinders. Journal of Applied Mechanics, 1954, p.343-350
31. Babich R. : Der Einfluss der Querschnittsverformung auf die Spannungen in Stahl - betonschornsteinen infolge Windlast. Bauplanung-Bautechnik, 13, 8, 1958, p.364-372
32. Flachsbart, O. : Winddruckmessungen an einem Gasbehälter. Ergebn.d.Aerodynam.Versuchsanst, zu Gettingen 1932, 3.Lief.

33. Gorlin, S.M. & Lorenberg, L.N. : Aerodinamicheskie issledovania modeli rezervuarov bolsai emkost. Stoit. nehn. i rasciot seorujeni. URSS 10. Nr. 4, 1968
34. Eblinger M., Ahmed S., R., Schroeder H.H. : Stationnare Windbelastung offener und geschlossener lereisylindrischer Silos. Der Stahlbau 12/1971. p. 361-368
35. Girkmann K. : Berechnung zylindrischer Flussigkeitsbehälter auf Winddruck unter Zugrundelegung beobachteter Lastverteilungen, Stahlbau, 6, 45, 1933
36. Krajcinovic, D. : Semi-Membrane Analysis of Cylindrical Shells subjected to wind Loading. Journal of Applied Mechanics, 12/1970 p. 995-1001
37. Gopalacharyulu S. & Mohan E.J. : Cantilever Cylindrical Shells under assumed wind Pressures. Journal of the engineering mechanics division Oct. 1973 p. 943-956.
38. Cowdrey, C.F. & O'Neill, P.G. : Report of Tests on a Model Cooling Tower. National Physical Laboratory/ Aeronautics Great Britain, Nr. 316 a, Dec., 1956
39. Batdorf S.B. : A simplified method of elastic stability analysis for thin cylindrical shells. National Advisory Committee for Aeronautics Report. Nr. 874, 1947
40. Donnell, L.H. : Stability of Thin-walled Tubes under Torsion National Advisory Committee for Aeronautics Report Nr. 479, 1933
41. Flügge W. : Stresses in Shells. Springer Verlag, Berlin, West Germany 1973
42. Timoshenko, S.P. & Gere, G.M. : Theory of elastic Stability. Mc Graw-Hill Book Co., Inc., New-York, 1961
43. Resinger, F. & Greiner, R. : Kreiszyllindreschalen unter Winddruck. Anwendung auf die Beulberechnung oberirdischer Tankbauwerk. Der Stahlbau, 50, 1981, H3, p. 65-72.

44. Resinger, F. & Greiner, R. : Praktische Beulberechnung oberirdischer zylindrischer Tankbauwerke für Unterdruck. Der Stahlbau 45, 1976, H1, p.10-15
45. Resinger, F. & Greiner, R. : Zum Beulverhalten von Kreiszyklinderschalen mit abgestufter Wanddicke unter Manteldruck. Der Stahlbau 43, 1974, H6, p.182-187
46. Greiner, R. : Ein baustatisches Lösungsverfahren zur Beulberechnung dünnwandiger Kreiszyklinderschalen unter Manteldruck. Bauingenieur Praxis H17 Verlag Wilhelm Ernst u. Sohn 1972
47. Greiner, R. : Zum Beulnachweis von Zylinderschalen unter Winddruck bei Abgestuften Wanddickenverlauf. Der Stahlbau H6, Juni 1981, p.176-179.
48. Almroth B.O. & Brush D.O. : Buckling of a Finite-Length Cylindrical Shell Under a Circumferential Band of Pressure. Journal of the Aerospace Sciences, Vol.28, 1961, p.573-579.
49. Almroth B.O. : Buckling of a Cylindrical Shell subjected to nonuniform external Pressure. Journal of Applied Mechanism 29, 1962, Nr.4, Dec. p.675-682
50. Hoff, N.J. : Buckling of Cylindrical Under Hoop Stresses Varying in Axial Direction. Journal of Applied Mechanics, Vol. 24, 1957, p.405-412
51. Langhaar, H.L. & Boreni A.P. : Buckling and Post-Buckling Behavior of a Cylindrical Shell subjected to External Pressure. Report Nr 93, Department of Theoretical and Applied Mechanics, University of Illinois, Urbana III. Apr. 1956

52. Langhaar, H.L. & Beresi A. : Buckling and Post-Buckling of Elastic Shells. Collected Papers on Instability of Shell Structures, National Aeronautics and Space Administration Technical Note. D1510, 1962, p.115-133
53. Langhaar, H.L. & Miller, R.E. : Buckling of an Elastic isotropic Cylindrical Shell Subjected to Wind Pressure. Proceedings of the Symposium on the theory of Shells to honor L.H. Donnell, University of Houston, Houston, Tex. 1967, p.404-429.
54. Yung-shih Wang & David P. Billington : Buckling of Cylindrical Shells by Wind Pressure. Journal of the Engineering Mechanics Division-Oct. 1974. p.1005-1023
55. Maderspach V.; Guant J.J. & Sword J.H. : Buckling of Cylindrical Shells due to Wind Loading. Der Stahlbau 9/1973 p.269-277
56. Victor Gioncu, Marin Ivan : Instabilitatea structurilor din plăci curbe subțiri. Editura Academiei RSR 1970.
57. Esslinger M, Geier B. : Buckling and Post-Buckling behavior of thin walled circular cylinders. Internat Colloq. on Progress of Shell Structures IASS, Madrid Sept.-Oct. 1979.
58. Mises R. : Der Kritische ausendruck Zylindrischer VDI- Zeitschrift 1914, 59, 19, p.750
59. Papkovici P.P. : Bascetnie formulae dlea proverki ustoi-civosti tilindriescoi eboleckiki pro-cinove korpusa podlodok Biull. N. Tehn. kom. UMVS RKKA 1929, 2, p.113
60. Trudi po procinosti korablea. L. Sudprimgiz 1956
60. Donnell L.H. : Effect of imperfections on buckling of thin cylinders under external pressure. Journal of Appl. mech. Dec. 1956 p.569

61. Volmir A.S. : Teoria ustoiçivosti i bolsih deformatii tilindriceskoi obelociki pri sjiatii i sdrighe. Rasçet prostr.konstr.,1,1950 , p.985.
62. Volmir A.S. : Ustoiçivosti uprughin sistem. Ges.Izd. Fiz.Mat.Lit.Moskva 1963
63. Loo T.T. : Effects of large deflections and imperfections on the elastic buckling of cylinders under torsion and axial compression. Proc.2nd U.S.Nat.Congr.Appl.Mech. Ann.Arbor. Mich.1954, New-York 1955, p.345.
64. Ebner H. : Theoretische und experimentelle Untersuchungen über das Einbeulen zylindrischer Tanks durch Unterdruck. Der Stahlbau 21, 1952, H9,p.153.
65. Ebner H. und Schell K. : Einbeulen von Kreiszylinderschalen mit abgestufter Wandstärke unter Aussendruck. Z.Flugwiss 9,1961, H4/5, p.143-150.
66. Pflüger. A, : Zur praktischen Berechnung der Kreiszylinderschalen unter Manteldruck. Der Stahlbau 35,1966,H8, p.249-252
67. Thieleman W.& Eblinger M. : Beul -und Nachbeulverhalten isotroper Zylinder unter Aussendruck. Der Stahlbau 36,1967,H6, p.161-175
68. Bieseno, C.B.& Kock, J.J. : The buckling of a cylindrical tank of variable thickness under external pressure. Proc.5. Int.Congr.Appl.Mech. Cambridge 1938.
69. Bieseno ,C.B. : Technische Dynamik Berlin. Springer - und Granel,R. Verlag 1953.
70. Maderspach,V. : Buçling of open cylindrical tanks due to wind Loading. Der Stahlbau 2/1979. p.53-56.

C U P R I N S U L

GENERALITATI PRIVIND REZERVOARELE PENTRU
PRODUSE PETROLIERE

Cap.I.

I. Pierderile produselor petroliere la depozitare	
II. Clasificarea rezervoarelor	
III. Rezervoarele folosite pentru produse petroliere	
III.1. Rezervoare cilindrice verticale	<u>5</u>
III.1.1. Rezervoarele cilindrice verticale de presiune mica	<u>5</u>
III.1.2. Rezervoarele cilindrice verticale de presiune ridicată	<u>8</u>
III.1.3. Rezervoarele cilindrice verticale cu capacitate plutitoare	<u>11</u>
III.1.4. Realizări deosebite în construcția de rezervoare cilindrice verticale	<u>17</u>
III.2. Rezervoare de alte forme	<u>19</u>
III.2.1. Rezervoare cilindrice orizontale	<u>19</u>
III.2.2. Rezervoare sferice	<u>20</u>
III.2.3. Rezervoare sferoidale	<u>21</u>
IV. Materiale folosite la execuția construcției de rezervoare	
IV.1. Unele particularități ale exploatării rezervoarelor pentru produse petroliere.....	<u>23</u>
IV.2. Oțelurile folosite pentru rezervoare metalice	<u>24</u>
V. Tendințe în construcția de rezervoare	<u>26</u>
Bibliografia capitoului I.	<u>36</u>

CALCULUL REZISTENȚEI REZERVOARELOR CILINDRICE
VERTICALE CU FUNDUL PLAT

Cap. II.

I.	<u>Ecuatiile generale ale plăcilor curbe subțiri</u>	
I.	1.	Generalități33
I.	2.	Definiții și ipoteze simplificatoare asupra materialului și asupra modului de lucru al plăcii curbe subțiri34
I.	3.	Notații35
I.	4.	Relațiile de bază în teoria plăcilor ci - lindrice circulare37
I.	4.1.	Definirea forțelor și momentelor pe uni - tatea de lungime37
I.	4.2.	Ecuatiile de echilibru39
I.	4.3.	Ecuatiile de deformații40
I.	4.4.	Relațiile de elasticitate41
I.	4.5.	Ecuatiile diferențiale ale cilindrului circular în funcție de deplasări45
I.	4.6.	Reducerea sistemului de ecuații diferen - țiale la o singură ecuație diferențială46
I.	4.7.	Rezolvarea generală a ecuațiilor diferen - țiale48
II.	<u>Teoria rezervoarelor cilindrice verticale cu fundul plat</u>	
II.	II.	1. Rezervoare supuse la acțiunea presiunii unui lichid48
II.	1.1.	Stabilirea ecuației diferențiale48
II.	1.2.	Rezervorul de grosime constantă încastrat la partea inferioară53
II.	1.3.	Rezervorul de grosime constantă încastrat în fundul așezat pe teren la partea infe - rioară și cu inel de rigidizare la partea superioară55

II.	1.5.	Rezervoarele metalice cu tole de grosimi diferite, incastrat in fundul asezat pe teren la partea inferioara si cu inel de rigidizare la partea superioara	79
II.	2.	Rezervoare supuse la actiunea vintului	84
II.	2.1.	Distributia presiunii vintului	94
II.	2.2.	Calculul rezervorului cilindric circular sub actiunea vintului	102

VOALAREA REZERVOARELOR CILINDRICE VERTICALE
SUB ACTIUNEA VINTULUI

Cap. III.

I.	<u>Introducere</u>		
II.	<u>Voalarea pinzelor cilindrice sub presiunea exterioara uniforma</u>		
II.	1.	Mecanismul pierderii stabilitatii ..	114
II.	2.	Ecuațiile de echilibru	116
II.	3.	Voalarea plăcilor cilindrice sub actiunea unei presiuni externe uniforme ..	117
II.	4.	Influente condițiilor de margini ..	120
II.	5.	Influente imperfecțiunilor inițiale asupra presiunii critice	121
III.	<u>Voalarea pinzelor cilindrice circulare cu grosimi variabile in trepte sub presiunea exterioara uniforma</u>		
III.	1.	Introducere	123
III.	2.	Calculul voalării pinzelor cilindrice circulare cu grosimi variabile in trepte sub presiunea exterioara uniforma ..	124
III.	2.1.	Calculul după procedul lui Resinger F. și Greiner, R	124
III.	2.2.	Calculul practic al voalării rezervoarelor cilindrice verticale sub presiunea exterioara uniforma	129

III.2.2.a	Calculul voalării după DIN 4119	129
III.2.2.b	Calculul voalării după BS 2654	131
III.2.2.c	Calculul voalării după metoda lui Resinger, F. și Greiner, R.....	132
III.2.2.d	Comparația rezultatelor de calcul dintre trei metode	135
IV.	<u>Voalarea pânzelor cilindrice circulare sub acțiunea vântului</u>	
IV. 1.	Calculul voalării sub acțiunea vântului cu propunerea deformației semi-inextensibile a cilindrului.....	139
IV. 1.1.	Ecuatiile de echilibru de stabilitate ale pânzei cilindrice sub presiunea laterală.	
IV. 1.2.	Deformație semi-inextensibilă.....	142
IV. 1.3.	Expresia sub formă de serie circumferențială	143
IV. 1.4.	Voalarea pânzei cilindrice cu capetele încastrat-liber sub acțiunea vântului	145
IV. 2.	Calculul voalării pânzelor cilindrice sub acțiunea vântului după metoda energetică.	
IV. 2.1.	Ecuatiile de deformații	148
IV. 2.2.	Analiza prevoaletă	150
IV. 2.3.	Analiza voaletă	152
IV. 3.	Calculul practic al voalării rezervoarelor cilindrice verticale cu grosimi verticale în trepte sub acțiunea vântului	158
IV. 3.1.	Conceptia de calcul	158
IV. 3.2.	Numărul critic de unde la cilindri cu grosime variabilă în trepte	159
IV. 3.3.	Soluție aproximativă cu ajutorul cilindrilor cu trei tronsoane	161
	<u>Concluzii finale</u>	165
	<u>Bibliografie</u>	168
	<u>Anexă</u>	178


```

1 61 A(2,4)=F0(XKD(1)) / (2 * X(4)) + XKM(4) * 3 + F1(XKD(1))
2 62 C(2)=GAMMA*RD + R/L / EIAS/H(1)
3 63 MR=EN-1
4 64 DO 100 I=1,NP
5 65 A(2*I,XKD(I))=F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I))
6 66 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
7 67 F5(XKD(I)) + F16(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
8 68 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
9 69 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
71 71 A(2*I,XKD(I)) = F9(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F8(XKD(I)) + F10(XKD(I))
72 72 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
73 73 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
74 74 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
75 75 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
76 76 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
77 77 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
78 78 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
79 79 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
80 80 SUM=0
81 81 DO 101 J=1,IN
82 82 SUM=SUM+A(2,I,J)
83 83 A(2*I,XKD(I)) = GAMMA*RD + R/L / EIAS/H(1)
84 84 A(2*I,XKD(I)) = F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I))
85 85 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
86 86 F5(XKD(I)) + F16(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
87 87 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
88 88 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
89 89 A(2*I,XKD(I)) = F9(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F8(XKD(I)) + F10(XKD(I))
90 90 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
91 91 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
92 92 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
93 93 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
94 94 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X

```

```

95 95 A(2*I,XKD(I)) = GAMMA*RD + R/L / EIAS/H(1)
96 96 A(2*I,XKD(I)) = F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I))
97 97 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
98 98 F5(XKD(I)) + F16(XKD(I)) / (2 * X(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) +
99 99 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
100 100 XK(I) * XKM(I) * 3 + F2(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F3(XKD(I)) + F10(XKD(I)) +
101 101 A(2*I,XKD(I)) = F9(XKD(I)) + F7(XKD(I)) - F8(XKD(I)) + F10(XKD(I))
102 102 A(2*I,XKD(I)) + F8(XKD(I)) + XKM(I) * 3 + F1(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
103 103 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
104 104 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
105 105 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
106 106 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
107 107 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
108 108 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
109 109 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
110 110 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
111 111 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
112 112 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
113 113 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
114 114 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
115 115 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
116 116 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
117 117 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
118 118 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
119 119 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
120 120 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
121 121 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
122 122 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
123 123 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
124 124 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
125 125 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
126 126 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
127 127 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
128 128 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
129 129 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
130 130 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
131 131 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
132 132 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
133 133 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
134 134 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
135 135 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
136 136 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
137 137 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
138 138 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
139 139 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
140 140 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X
141 141 A(2*I,XKD(I)) * 3 + F1(XKD(I)) + F8(XKD(I)) + F4(XKD(I)) / (2 * X(I)) + X

```

SEPARAREA MATRICILOR DE GRADUL 22

```

142 142 JA=Z*IN+1
143 143 DO 200 JM=Z,JA
144 144 AT(JM-1)=R(JM)
145 145 CT(JM-1)=R(JM)
146 146 B(JM-1)=A(JM,1)

```

```

147 147 HEZOLVAREA SISTEMULUI DE ECUATII
148 148 CD1=OREA1 14/05/82 17.58.14

```

```

149 149 LONE=2*N
150 150 JAK=10*N+1

```



```

231 15(XKM(N)*XJ(N,J)+E6(XKD(N))+F16*XKM(N)*X1(N,J))/(2*XK(N)+XKM(N)
232 **3**F1(XKD(N))-RMQ(2*N+1)+E9(XV(N))+F7(XKM(N)+XJ(N,J))-F8(XKD
233 **N2)**F0(XKM(N)*XJ(N,J))/(2*XK(N)+XKM(N)+F4(XKD(N))-CAPMA*RD+
234 **2*(PI-SD(N)+D(N)-YJ(N,J))/ELAS/H(N)
235 EFOR(T(N,J))=ELAS*H(N)*GM(N,J)/RD
CD1CREZ1 14/05/82 17.58614
PORTRAN 00.00

```

```

237 4MOMENT(N,J)=RMQ(2*N-1)*(F2(XKD(N))+F8(XKM(N)*XJ(N,J))+F2(XKD(N))
238 **F0(XKM(N)*XJ(N,J))+F4(XKD(N))+F7(XKM(N))+F1(XKD(N)))/F1(XKD(N))
239 **RMQ(2*N)+F6(XKD(N))+F5(XKM(N)+XJ(N,J))+F5(XKD(N))+F4(XKM(N))+
240 **XJ(N,J))-F6(XKD(N))+F5(XKM(N)+XJ(N,J))/(XKM(N)+F4(XKM(N))+
241 **F0(2*N+1)+E9(XV(N))+F7(XKM(N)+XJ(N,J))-F8(XKD(N))+F9(XKM(N))+
242 **XJ(N,J))/(XKM(N))+F1(XKD(N))
243 FORTA(I(N,J))=RMQ(2*N+1)*XKM(N)*(F7(XKD(N))+F10(XKM(N)+XJ(N,J))
244 **/F1(XV(N))+E8(XKM(N)*XJ(N,J))+F4(XKD(N))+F10(XKM(N)+XJ(N,J))
245 **F3(XKM(N)+XJ(N,J))-E4(XKD(N))+F14(XKM(N)+XJ(N,J))+F7(XKM(N))
246 **RMQ(2*N+1)+E9(XV(N))+F7(XKM(N)+XJ(N,J))-22*F8(XKD(N))+FR(XKM
247 **N)*XJ(N,J))/F4(XKD(N))
248 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
249 CONTINUE
250 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
251 FORMAT(//,10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
252 **SP=,F6.2)
253 RPERD/RL
254 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
255 FORMAT(10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
256 **SP=,F6.2)
257 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
258 FORMAT(10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
259 **SP=,F6.2)
260 *F1(17)I=1,J=1,10,OMEGA=.150,EFORTUL INELAR=.150,MOMENTUL MX=
261 *F70,FORTA QX-//10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
262 **SP=,F6.2)
263 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
264 *F1(17)I=1,J=1,10,OMEGA=.150,EFORTUL INELAR=.150,MOMENTUL MX=
265 *F70,FORTA QX-//10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
266 **SP=,F6.2)
267 WRITE(108,1000)N,R,L,RD,TF,SR
268 FORMAT(10X,0HE,12.5X,RL=,F8.2,5X,RD=,F8.2,5X,TF=,F8.4,
269 **SP=,F6.2)
270 GO TO 5
271 STOP
272 END

```

UDTOR162
FORTRAN 00.00
CD10KEZ1 14/05/82 17.59747

```

1 SUBROUTINE COERT1(A,C,B,X1,X2,N)
2 DIMENSION A(16,16),C(16),B(16),X1(16),X2(16)
3 L1=L+1
4 DO 1 J=L1,N
5 DO 1 K=1,N
6 DO 1 L=J,N
7 A(J,K)=A(J,K)+A(L,K)
8 C(J)=C(J)+PUL+C(L)
9 RETURN
10 END

```

UDTOR163
FORTRAN 00.00
CD10KEZ1 14/05/82 18.00100

```

1 SUBROUTINE CALCULA(C,B,X1,X2,N)
2 DIMENSION A(16,16),C(16),B(16),X1(16),X2(16)
3 DO 5 I=1,N
4 L1=L+1
5 STE=0.
6 DO 5 J=L1,N
7 DO 5 K=L1,N
8 ST=ST+A(L,K)*X1(K)
9 ST=ST+A(L,K)*X2(K)
10 X1(L)=C(L)-ST/A(L,L)
11 X2(L)=C(L)-S2)/A(L,L)
12 RETURN
13 END

```

UDTOR144
FORTRAN 00.00
CD10KEZ1 14/05/82 18.00100

MODULE	FXM DATA	TYPE	P	LONGUEUR	6920 (26960)
MONITE	CCCC	TYPE	D	LONGUEUR	158 (6074)

MODULE CALCUL TYPE P LONGUEUR 01Y8 (00408)

**** FIN DE COMPILATION (PLUS HAUT NIVEAU D'EMPREUX RENCONTRE = 0) 18.00:13

CD10R145 CENTRUL DE CALCUL AL I.P.T. SYSTEM FELIX C-254 DATE = 14/02/82-134 CODE = 000
EP 0044 CUTKREZ71 AN = PC07 PH = 0007185 DATE TIME = 00007717
H:DEB = 12M SRM US H:FIN LO = 000329 IN = 00294 OUT = 00000
LGP = 00050 MEM = 00013 LO = 000329 IN = 00294 OUT = 00000

LINK LINK STARTED
CD10R146 AUCUNE ERREUR A L EDITION DE LIENS
CD10R147
EP CENTRUL DE CALCUL AL I.P.T. SYSTEM FELIX C-254 DATE = 14/02/82-134 CODE = 000
0024 CUTKREZ71 AN = PC07 PH = 0002285 DATE TIME = 0000045
H:DEB = 12M SRM US H:FIN LO = 000008 IN = 00000 OUT = 00000
LGP = 00050 MEM = 00012 LO = 000008 IN = 00000 OUT = 00000

• RUN NL:10000.TIME:30
STARTED
CD10R148

• 3000000E+00 • 4700000E+07
2:42
1:398
1:330
:306
:80

NE=7 ML=1707.00 RD=50+8.00 TFE= 1.003K=600.00
PAPORTUL A/L=1.73508Y

IJ	OMEGA	EPORTUL INELAR	MOMENTUL MX	FUKTA GX
1	6235058	1074341	7057102	6159422
2	2528055	4778523	3305467	3027717
3	0644619	2304373	2554010	6676180
4	1566198	3007733	4422340	6609650
5	6770088	4492272	5523070	4445990
6	2710466	5744928	6220080	3502288
7	1062033	7494755	6556000	2282322
8	2727670	9555404	6556000	2282322
9	1044644	1194554	6220080	4445990
10	2727670	1469794	5523070	3502288
11	1062033	1784954	4422340	6609650
12	2710466	2149954	3305467	6159422
13	6770088	2565404	2554010	6676180
14	2528055	3040404	2000000	6609650
15	0644619	3575404	1500000	6609650
16	1566198	4170404	1000000	6609650
17	2727670	4825404	500000	6609650
18	1044644	5540404	0	6609650
19	2727670	6315404	0	6609650
20	1062033	7150404	0	6609650
21	2710466	8045404	0	6609650
22	6770088	9000404	0	6609650
23	2528055	10025404	0	6609650
24	0644619	11120404	0	6609650
25	1566198	12285404	0	6609650
26	2727670	13520404	0	6609650
27	1044644	14825404	0	6609650
28	2727670	16200404	0	6609650
29	1062033	17645404	0	6609650
30	2710466	19150404	0	6609650
31	6770088	20715404	0	6609650
32	2528055	22340404	0	6609650
33	0644619	24025404	0	6609650
34	1566198	25770404	0	6609650
35	2727670	27575404	0	6609650
36	1044644	29440404	0	6609650
37	2727670	31365404	0	6609650
38	1062033	33350404	0	6609650
39	2710466	35395404	0	6609650
40	6770088	37400404	0	6609650
41	2528055	39465404	0	6609650
42	0644619	41500404	0	6609650
43	1566198	43605404	0	6609650
44	2727670	45780404	0	6609650
45	1044644	48025404	0	6609650
46	2727670	50340404	0	6609650
47	1062033	52715404	0	6609650
48	2710466	55150404	0	6609650
49	6770088	57645404	0	6609650
50	2528055	60200404	0	6609650
51	0644619	62815404	0	6609650
52	1566198	65490404	0	6609650
53	2727670	68225404	0	6609650
54	1044644	71020404	0	6609650
55	2727670	73875404	0	6609650
56	1062033	76790404	0	6609650
57	2710466	79765404	0	6609650
58	6770088	82800404	0	6609650
59	2528055	85905404	0	6609650
60	0644619	89080404	0	6609650
61	1566198	92325404	0	6609650
62	2727670	95640404	0	6609650
63	1044644	99025404	0	6609650
64	2727670	102580404	0	6609650
65	1062033	106305404	0	6609650
66	2710466	110190404	0	6609650
67	6770088	114145404	0	6609650
68	2528055	118170404	0	6609650
69	0644619	122265404	0	6609650
70	1566198	126430404	0	6609650
71	2727670	130665404	0	6609650
72	1044644	135070404	0	6609650
73	2727670	139645404	0	6609650
74	1062033	144390404	0	6609650
75	2710466	149205404	0	6609650
76	6770088	154090404	0	6609650
77	2528055	159045404	0	6609650
78	0644619	164070404	0	6609650
79	1566198	169165404	0	6609650
80	2727670	174330404	0	6609650
81	1044644	179565404	0	6609650
82	2727670	184870404	0	6609650
83	1062033	190245404	0	6609650
84	2710466	195690404	0	6609650
85	6770088	201205404	0	6609650
86	2528055	206790404	0	6609650
87	0644619	212445404	0	6609650
88	1566198	218170404	0	6609650
89	2727670	223965404	0	6609650
90	1044644	229830404	0	6609650
91	2727670	235765404	0	6609650
92	1062033	241770404	0	6609650
93	2710466	247845404	0	6609650
94	6770088	253990404	0	6609650
95	2528055	260205404	0	6609650
96	0644619	266490404	0	6609650
97	1566198	272845404	0	6609650
98	2727670	279270404	0	6609650
99	1044644	285765404	0	6609650
100	2727670	292330404	0	6609650

SECRET

SECRET

SECRET

SECRET

SECRET

SECRET

SECRET


```

5577 MN=MI+1
5578 IF(MN.GE.50) GO TO 597
5579 XO=X5
5580 GO TO 55
5581 CONTINUE
5582 AMO=X5
5583 ADD=AR1+BR1+AMU
5584 ADD=AR2+BR2+AMO
5585
5586 NI=NT+U
5587 ND=NT+1

```

```

678 DELTAY=RL/PLUAT(NT)
679 X(1)=9. I=4. NU
680 DO 100 X(I)=X(I-1)+DELTAY
681 DO 100 J=1. ND
682 XJ(J)=X(J)+XKM
683 DO 102 I=1. ND
684 UM(I)=8*AMU*(RL-X(I))*RU**2/ELAS/H+EXP(-XJ(I))*XKM*AMU*(SIN(XJ
685 *(I)))-COS(XJ(I)))-AQQ+COS(XJ(I))/2*(1+XK+XKM**3)+EXP(XJ(I))*AQQ1+(
686 *COS(XKD)+COS(XJ(I)))-BLAS*EXD*(XJ(I))/RD*(COS(XJ(I))+SIN(XJ(I)))
687 AMO=AMU*(1+XK+XKM/EXD*(XKD))
688 *MOMENT(I)=XKM*EXD*(XJ(I))+XKM*(XJ(I))+SIN(XJ(I))*AQQ+EXP(-XJ(I))
689 *SIN(XJ(I))/XKM/EXD*(XKD)+XKM*AMU*(SIN(XJ(I))-COS(XJ(I)))
690 *CORTAI(I)=EXP(-XJ(I))*XKM*(XJ(I))+XKM*(XJ(I))/EVB(XKD)
691 *SIN(XJ(I))+XKM*(XJ(I))-AQQ1+FXP(XJ(I))
692 *SIN(XKD)+COS(XKD))*SIN(XJ(I))
693 *SIN(XKD)+COS(XKD))
694 *CONTINUE
695 WRITE(108,200)N,RL,RP,TF,SR,H
696 *SR=SR*H
697 *H=H*2.5X,RL=RL*.68,2.5X,RD=RD*.68,2.5X,TF=TF*.68,4.
698 *SR=SR*H
699 *H=H*2.5X,RL=RL*.68,2.5X,RD=RD*.68,2.5X,TF=TF*.68,4.

```

```

94 FORMAT(//'.EUX.'//)
95 GO TO 5
96 *****
97 *****
98 *****
99 *****

```

UD1OR132 00:00 CD1OR132 14/02/82 17.53:11 3

***** FIN DE COMPILATION PLUS HAUT NIVEAU D'ERREUR RENCONTRE = 0) 17.53:40

CD1OR133
 EP CENTRUL DE CALCUL AE I.P.T. SISTEM FELIX C-256
 0022 CU1YK8Z2 AN = PC071 PU = 0001 44s DATE = 14/02/82-134 CODE = 000
 H DEB = 97H 55M U2S HFIN = 17H 55M 44s IN = 00001644
 LGP = 00050 MEM = 00013 LO = 000120 OUT = 00000

LINK LINK
 STARTED
 CD1OR134

NR 5 KLE= 121Y.00 RD= 4207.00 TFE= .80 SR=100.00 HB 2.52

KAPOKTUL A/L= 3.500410

OMEGA EPURTUL ANELAR MOMENTUL MX FORTA QX

1	1	1	1	1
2	2	2	2	2
3	3	3	3	3
4	4	4	4	4
5	5	5	5	5
6	6	6	6	6
7	7	7	7	7
8	8	8	8	8
9	9	9	9	9
10	10	10	10	10
11	11	11	11	11
12	12	12	12	12
13	13	13	13	13
14	14	14	14	14
15	15	15	15	15
16	16	16	16	16
17	17	17	17	17
18	18	18	18	18
19	19	19	19	19
20	20	20	20	20
21	21	21	21	21
22	22	22	22	22
23	23	23	23	23
24	24	24	24	24
25	25	25	25	25
26	26	26	26	26
27	27	27	27	27
28	28	28	28	28
29	29	29	29	29
30	30	30	30	30
31	31	31	31	31
32	32	32	32	32
33	33	33	33	33
34	34	34	34	34
35	35	35	35	35
36	36	36	36	36
37	37	37	37	37
38	38	38	38	38
39	39	39	39	39
40	40	40	40	40
41	41	41	41	41
42	42	42	42	42
43	43	43	43	43
44	44	44	44	44
45	45	45	45	45
46	46	46	46	46
47	47	47	47	47
48	48	48	48	48
49	49	49	49	49
50	50	50	50	50
51	51	51	51	51
52	52	52	52	52
53	53	53	53	53
54	54	54	54	54
55	55	55	55	55
56	56	56	56	56
57	57	57	57	57
58	58	58	58	58
59	59	59	59	59
60	60	60	60	60
61	61	61	61	61
62	62	62	62	62
63	63	63	63	63
64	64	64	64	64
65	65	65	65	65
66	66	66	66	66
67	67	67	67	67
68	68	68	68	68
69	69	69	69	69
70	70	70	70	70
71	71	71	71	71
72	72	72	72	72
73	73	73	73	73
74	74	74	74	74
75	75	75	75	75
76	76	76	76	76
77	77	77	77	77
78	78	78	78	78
79	79	79	79	79
80	80	80	80	80
81	81	81	81	81
82	82	82	82	82
83	83	83	83	83
84	84	84	84	84
85	85	85	85	85
86	86	86	86	86
87	87	87	87	87
88	88	88	88	88
89	89	89	89	89
90	90	90	90	90
91	91	91	91	91
92	92	92	92	92
93	93	93	93	93
94	94	94	94	94
95	95	95	95	95
96	96	96	96	96
97	97	97	97	97
98	98	98	98	98
99	99	99	99	99
100	100	100	100	100

NR 5 KLE= 121Y.00 RD= 4207.00 TFE= .80 SR=100.00 HB 2.47
KAPOKTUL A/L= 3.500410

