



**Министерство науки и высшего образования Российской
Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение
высшего образования
«Московский государственный технический университет
имени Н.Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)»
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)**

ФАКУЛЬТЕТ

Специальное машиностроение

КАФЕДРА

СМ1 «Космические аппараты и ракеты-носители»

Домашнее задание №1
по курсу «Динамика летательных аппаратов»

Вариант №13

Группа: СМ1-81

Студент: Новиков А.Р.

Преподаватель: Гончаров Д.А.

(Подпись, дата)

(Подпись, дата)

Москва, 2024

Условие задания

Согласно порядковому номеру в списке 13 принимаем схему I и номер варианта 7.

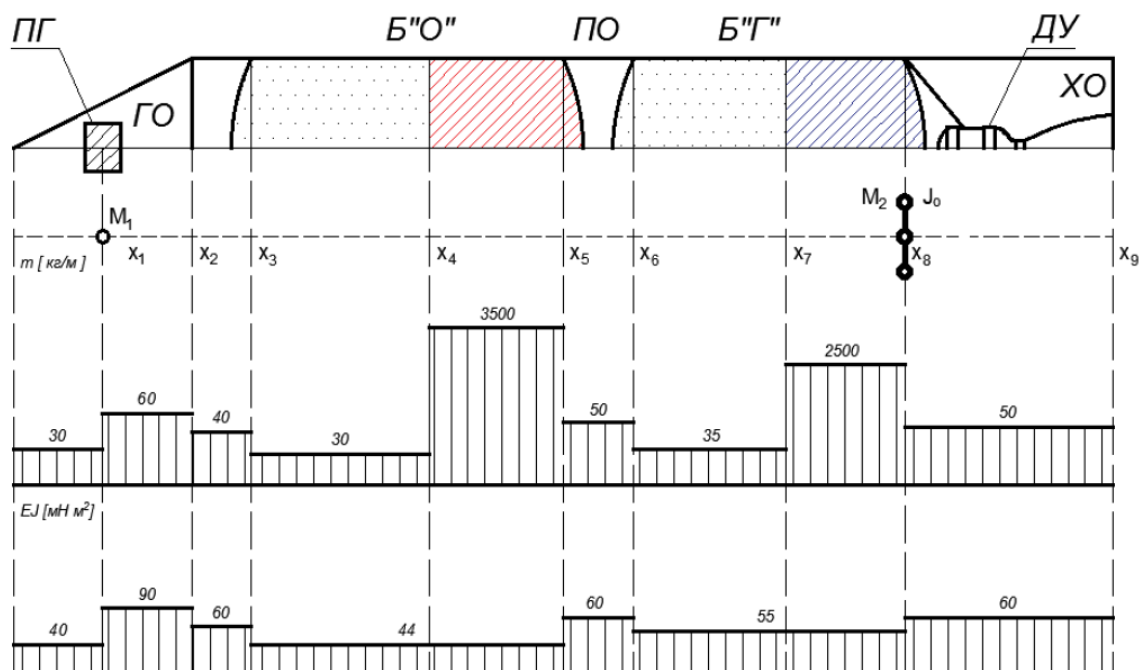


Рисунок 1 — Схема ракеты

Исходные данные:

- Координаты сечения

- $x_1 = 1.7$ м
- $x_2 = 3.5$ м
- $x_3 = 4.0$ м
- $x_4 = 7.0$ м
- $x_5 = 10.0$ м
- $x_6 = 11.0$ м
- $x_7 = 15.0$ м
- $x_8 = 19.0$ м
- $x_9 = 21.0$ м

- Параметры АС

- $w_0 = 25$
- $w_p = 70$

$$- W_{2p} = 110$$

$$- k_p = 0.6$$

$$\bullet M_1 = 2.0 \text{ т}$$

$$\bullet M_2 = 2.0 \text{ т}$$

$$\bullet J_0 = 3.0 \text{ т} \cdot \text{м}^2$$

$$\bullet x_{\text{ГП}} = 19.5 \text{ м}$$

Требуется:

1. Для заданного варианта определить две первых собственные частоты упругих поперечных колебаний корпуса ракеты.
2. Построить эпюры формы упругой линии и угла поворота сечений для каждого тона колебаний сечения.
3. Построить эпюры изгибающих моментов и поперечных сил.
4. Выполнить пункты №1 и №2 для полностью заправленной ракеты (момент старта) и «сухой» ракеты (момент выключения ДУ при стрельбе на максимальную дальность).
5. Вычислить значения приведенных масс для расчетных случаев.

1 Решение

Решать задачу будем с помощью метода начальных параметров. Для этого распределим сосредоточенную массу в окрестности точки, в которой она расположена на расстоянии 0.1 м в обе стороны. Дифференциальное уравнение поперечных колебаний для i -го участка имеет вид

$$EJ_i \cdot f_i^{IV}(x) - \omega^2 m_i f_i(x) = 0 \quad (1.1)$$

Введем коэффициент колебаний b_i :

$$b_i^4 = \frac{\omega^2 m_i}{EJ_i} \quad (1.2)$$

Тогда уравнение колебаний (1.1) примет вид:

$$f_i^{IV}(x) - b_i^4 f_i(x) = 0 \quad (1.3)$$

Решение системы уравнений (1.3) должно удовлетворять граничным условиям и условиям сопряжения участков стержня. Данная задача разрешима только для тех значений ω , которые являются частотами свободных колебаний неоднородного стержня. Решение уравнений (1.3) представим в виде линейной комбинации балочных функций Крылова:

$$f_i(x) = C_{1i}S(b_i x) + C_{2i}T(b_i x) + C_{3i}U(b_i x) + C_{4i}V(b_i x) \quad (1.4)$$

где балочные функции Крылова имеют вид

$$\begin{aligned} S(b_i x) &= \frac{1}{2}(ch(b_i x) + \cos(b_i x)) \\ T(b_i x) &= \frac{1}{2}(sh(b_i x) + \sin(b_i x)) \\ U(b_i x) &= \frac{1}{2}(ch(b_i x) - \cos(b_i x)) \\ V(b_i x) &= \frac{1}{2}(sh(b_i x) - \sin(b_i x)) \end{aligned} \quad (1.5)$$

Функции Крылова обладают свойствами, делающими их удобными для решения задач поперечных колебаний стержня:

1. $S(0) = 1; T(0) = U(0) = V(0) = 0$
2. $S'(b_i x) = b_i V(b_i x); V'(b_i x) = b_i U(b_i x); U'(b_i x) = b_i T(b_i x); T'(b_i x) = b_i S(b_i x)$

Введем вектор формы колебаний:

$$\bar{u}_i(x) = \begin{bmatrix} u_{1i}(x) \\ u_{2i}(x) \\ u_{3i}(x) \\ u_{4i}(x) \end{bmatrix} \quad (1.6)$$

где:

- $u_{1i}(x) = f_i(x)$ — форма перемещений
- $u_{2i}(x) = f'_i(x)$ — форма угла поворота
- $u_{3i}(x) = EJ_i \cdot f''_i(x)$ — форма изгибающего момента
- $u_{4i}(x) = EJ_i \cdot f'''_i(x)$ — форма поперечного момента

Так как на стыках меняется только значения погонных масс и жесткостей, то условие стыка примет вид

$$\bar{u}_i(l_i) = \bar{u}_{i+1}(0) \quad (1.7)$$

Исходя из свойств функций Крылова, можно связать между собой вектор формы в любой точке участка с вектором формы в его начале. Это условие связи имеет вид

$$\bar{u}_i(x) = A_i(x) \cdot \bar{u}_i(0) \quad (1.8)$$

где матрица A имеет вид

$$A_i(x) = \begin{bmatrix} S(b_i x) & \frac{T(b_i x)}{b_i} & \frac{U(b_i x)}{E J_i \cdot b_i^2} & \frac{V(b_i x)}{E J_i \cdot b_i^3} \\ V(b_i x) \cdot b_i & S(b_i x) & \frac{T(b_i x)}{E J_i \cdot b_i} & \frac{U(b_i x)}{E J_i \cdot b_i^2} \\ U(b_i x) \cdot E J_i \cdot b_i^2 & V(b_i x) \cdot E J_i \cdot b_i & S(b_i x) & \frac{T(b_i x)}{b_i} \\ V(b_i x) \cdot E J_i \cdot b_i^3 & U(b_i x) \cdot E J_i \cdot b_i^2 & V(b_i x) \cdot b_i & S(b_i x) \end{bmatrix} \quad (1.9)$$

Из условия (1.7) следует

$$\bar{u}_{i+1}(x) = A_{i+1}(x) \cdot A_i(l_i) \cdot \bar{u}_i(0) \quad (1.10)$$

Поэтому решение для произвольного участка можно выразить через вектор формы в начале первого участка:

$$\bar{u}_i(x) = A_i(x) \cdot \left(\prod_{j=1}^{i-1} A_j(l_j) \right) \cdot \bar{u}_1(0) \quad (1.11)$$

Введем матрицу P :

$$P = \prod_{j=1}^k A_j(l_j) \quad (1.12)$$

Тогда выражение (1.11) примет вид

$$\bar{u}_i(L) = P \cdot \bar{u}_1(0) \quad (1.13)$$

или в скалярной форме:

$$u_r(l) = \sum_{s=1}^4 p_{rs} u_s(0) \quad (1.14)$$

где p_{rs} — коэффициенты матрицы P , зависящие от частоты свободных колебаний ω .

Граничные условия на концах ракеты (свободные концы) будут иметь вид

$$\begin{cases} u_3(0) = 0 \\ u_4(0) = 0 \\ u_3(L) = 0 \\ u_4(L) = 0 \end{cases} \quad (1.15)$$

С учетом граничных условий (1.15) выражение (1.14) примет вид

$$\begin{cases} u_1(L) = p_{11}u_1(0) + p_{12}u_2(0) \\ u_2(L) = p_{21}u_1(0) + p_{22}u_2(0) \\ 0 = p_{31}u_1(0) + p_{42}u_2(0) \\ 0 = p_{41}u_1(0) + p_{42}u_2(0) \end{cases} \quad (1.16)$$

Нетривиальным решением системы (1.16) является выражение

$$p_{31} \cdot p_{42} - p_{32} \cdot p_{41} = 0 \quad (1.17)$$