

Princip maxima plastické disipace (PMPD)



ČVUT
UPM 6/2013

Eliška Bartůňková

Obsah



Úvod

1. Motivace PMPD

1.1 Jednoosá napjatost

1.2 Zobecnění jednoosé napjatosti pro ohýbaný prut

2. Důkaz základní věty mezní analýzy pro diskrétní modely

3. Formulace zobecnění principu PMPD pro víceosou napjatost

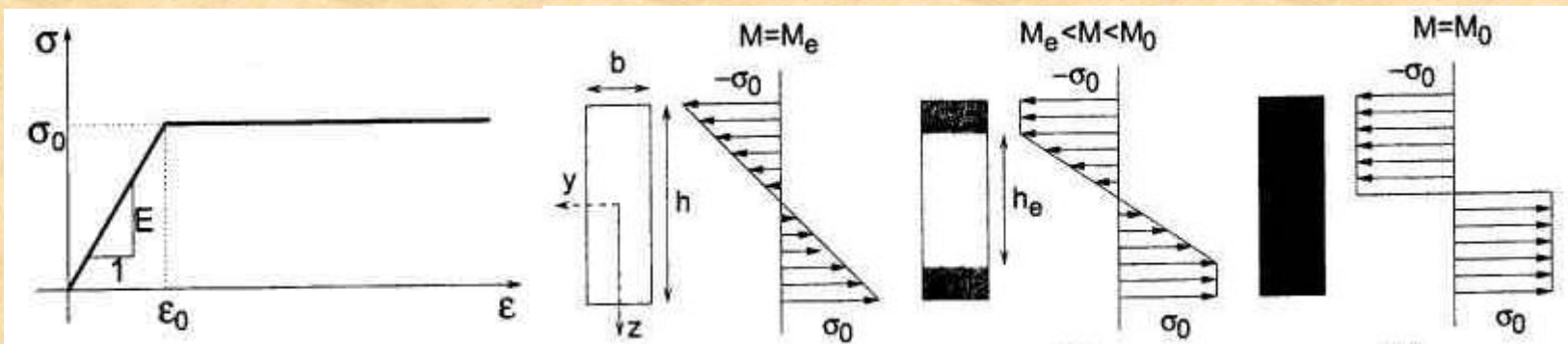
4. Důkaz základní věty mezní analýzy pro spojité modely

Úvod



Princip maxima plastické disipace (PMPD)

- ⌘ Teoretický základ mezní plastické analýzy
- ⌘ Vyšetřování mezního plastického stavu
- ⌘ Dosažení max. úrovně zatížení
- ⌘ Únosnost konstrukce je zcela vyčerpána
- ⌘ Pro ideálně pružnoplastický materiál

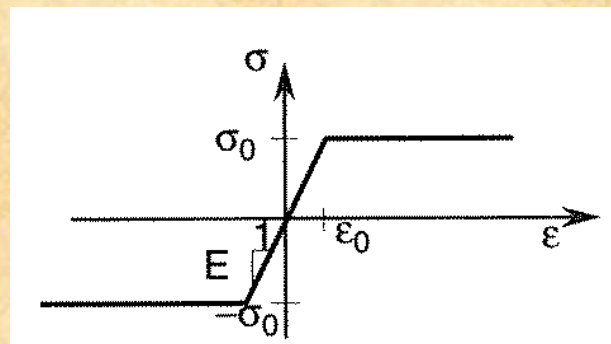


1.1 Jednoosá napjatost & PMPD



Ideálně pružnoplastický model

☞ Jednoosé napětí (σ) působí na objem $dV \rightarrow \uparrow$ deformace $d\varepsilon$



Vykonaná práce ($\sigma d\varepsilon$) na jednotku objemu

- ☞ $d\varepsilon_e$ - elastický přírůstek deformace (\uparrow potenciální energie pružné deformace)
- ☞ $d\varepsilon_p$ - plastický přírůstek deformace (disipace vykonané práce v plastických přetvárných procesech; pot.en. pružné def. je konstantní)
- ☞ Plastické namáhání: $\varepsilon = \varepsilon_e + \varepsilon_p$; $\sigma = E\varepsilon_e = E(\varepsilon - \varepsilon_p)$

1.1 Jednoosá napjatost & PMPD



Plastická disipace \mathcal{D} (disipační výkon, hustota plastické disipace) na jednotku objemu

∞ Výkon = práce / čas

$$\infty \mathcal{D}(\dot{\varepsilon}_p) = \frac{\sigma d\varepsilon_p}{dt} = \sigma \dot{\varepsilon}_p = \sigma_0 |\dot{\varepsilon}_p|$$

$$\infty \sigma = \sigma_0 \leftrightarrow \dot{\varepsilon}_p > 0 \quad ; \quad \sigma = -\sigma_0 \leftrightarrow \dot{\varepsilon}_p < 0$$

PMPD: $\boxed{\max_{\sigma^* \in \bar{\varepsilon}} \sigma^* \dot{\varepsilon}_p = \sigma \dot{\varepsilon}_p = \sigma_0 |\dot{\varepsilon}_p| = \mathcal{D}(\dot{\varepsilon}_p)}$

∞ $\bar{\varepsilon} = \langle -\sigma_0, \sigma_0 \rangle$ plasticky přípustná oblast

∞ $(\sigma^* \dot{\varepsilon}_p)$ = fiktivní výkon na jednotku objemu, který by napětí σ^* vykonalo na rychlosti plastické disipace $\dot{\varepsilon}_p$

∞ $(\sigma \dot{\varepsilon}_p)$ = skutečné napětí σ maximalizuje plastickou disipaci

1.1 Jednoosá napjatost & PMPD



Plastická disipace D_{int} pro prut namáhaný osovou silou N

$$\Re D_{\text{int}} = \int_V \mathcal{D}dV = \mathcal{D}V = \sigma \dot{\epsilon}_p AL = \sigma A \dot{\epsilon}_p L = N \Delta \dot{L}_p$$

$$\Re D_{\text{int}} = N |\Delta \dot{L}_p|$$

$\Re \Delta \dot{L}_p$ - rychlost (časová derivace) plastického protažení ΔL_p

\Re Součet příspěvků prutů

$$\Re D_{\text{int}} = \sum_{i=1}^n N_i \Delta \dot{L}_{p,i} = \sum_{i=1}^n N_{0,i} |\Delta \dot{L}_{p,i}|$$

$\Re N_{0,i}$ - mezní plastická síla

$\Re N_i$ - skutečná osová síla

1.2 Ohýbaný prut & PMPD



Plastická disipace D_{int} pro prut namáhaný momentem M

☞ Součet příspěvků kritických průřezů (příp. plast. klouby)

$$\text{☞ } D_{\text{int}} = \sum_{i=1}^n M_i \dot{\theta}_i = \sum_{i=1}^n M_{0,i} |\dot{\theta}_i|$$

☞ $M_{0,i}$ - mezní plastický moment

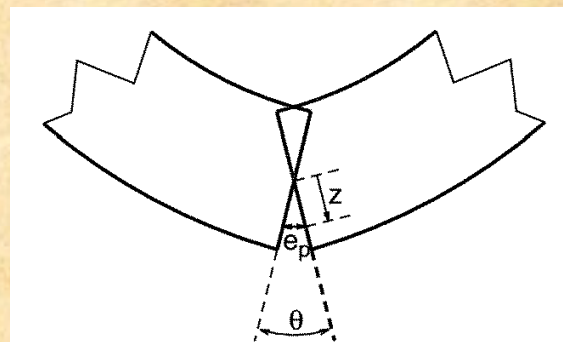
☞ M_i - skutečný plastický moment

1.2 Ohýbaný prut & PMPD



Odvození D_{int} pro prut namáhaný momentem M

- Plastický kloub je uvažovaný pouze v 1 průřezu
- Celková plastická deformace je nahrazena rotací θ ideálního kloubu
- Plastická deformace v lib. bodě průřezu:
 - $e_p(z) = \theta z$
 - Plastická def. v z integrovaná po délce plastického kloubu
- Energie disipovaná plastickým kloubem:



$$D_{\text{int}} = \int_V \mathcal{D} dV = \int_V \sigma \dot{\epsilon}_p dV = \int_A \sigma(z) \dot{\epsilon}_p(z) dA =$$

$$D_{\text{int}} = \int_A \sigma(z) \dot{\theta} z dA = D_{\text{int}} = \dot{\theta} \int_A \sigma(z) z dA = M \dot{\theta}$$

2. Základní věta mezní analýzy pro diskrétní modely



Úvod

- ∞ Předepsané zatížení \sim referenční zatížení (vektor) $\bar{\mathbf{f}}$
- ∞ Vektor vnějších sil $\mathbf{f} = \mu \bar{\mathbf{f}}$
 - ∞ μ – součinitel zatížení, hledá se jeho mezní hodnota μ_0 tak, aby bylo dosažené mezního plastického stavu (plastic. kolaps)
- ∞ **Mezní plastický stav**
 - ∞ Stav statické rovnováhy, staticky i kinematicky přípustný

1. Staticky přípustný stav

- ∞ μ_s - staticky přípustný součinitel zatížení (odpovídá staticky přípustnému stavu kce)
- ∞ Vnitř. (pl. přípustné) síly \mathbf{s}_s v rovnováze s vnějšími silami $\mu_s \bar{\mathbf{f}}$
 $\mathbf{B}^T \mathbf{s}_s = \mu_s \bar{\mathbf{f}} \quad ; \mathbf{B}^T$ - statická matice
- ∞ Stav splňuje podm. plastické přípustnosti

2. Základní věta mezní analýzy pro diskrétní modely



Úvod

∞ Mezní plastický stav

- ∞ Staticky i kinematicky přípustný

2. Kinematicky přípustný stav

- ∞ μ_k - kinematicky přípustný součinitel zatížení (odpovídá kinematicky přípustnému procesu)
- ∞ Vznik mechanismu kolapsu
- ∞ Plastické přetváření ve zplastizovaných prutech

$$\mu_k \bar{\mathbf{f}}^T \dot{\mathbf{u}}_k = D(\dot{\mathbf{e}}_{pk})$$

$\dot{\mathbf{e}}_{pk}$ - rychlost platic. protažení

$\dot{\mathbf{u}}_k$ - rychlost styčnickových posunů

$\mu_k \bar{\mathbf{f}}^T \dot{\mathbf{u}}_k$ - výkon vnějších sil na rychlosti styčnickových posunů

2. Základní věta mezní analýzy pro diskrétní modely



Úvod

∞ Mezní plastický stav

∞ Staticky i kinematicky přípustný

2. Kinematicky přípustný stav

$$\dot{e}_{pk} = B\dot{u}_k$$

\dot{e}_{pk} - rychlost plastic. protažení

\dot{u}_k - rychlost styčnickových posunů, voleny tak aby $\bar{f}^T \dot{u}_k > 0$

2. Základní věta mezní analýzy pro diskrétní modely



Základní věta mezní analýzy

$$\boxed{\mu_s \leq \mu_k \quad \rightarrow \quad \mu_s \leq \mu_0 \leq \mu_k} \quad ; \mu_0 - \text{součinitel bezpečnosti}$$

1. Věta o dolním odhadu: $\mu_s \leq \mu_0$
2. Věta o horním odhadu: $\mu_0 \leq \mu_k$

Důkaz základní věty mezní analýzy

$$\mathbf{s}_s^T \dot{\mathbf{e}}_{pk} \leq D(\dot{\mathbf{e}}_{pk})$$

\mathbf{s}_s - vnitřní (pl. přípustné) síly

$\dot{\mathbf{e}}_{pk}$ - rychlost plastic. Protažení

$$\mathbf{s}_s^T \dot{\mathbf{e}}_{pk} = \mathbf{s}_s^T \mathbf{B} \dot{\mathbf{u}}_k = (\mathbf{B}^T \mathbf{s}_s)^T \dot{\mathbf{u}}_k = \mu_s \bar{\mathbf{f}}^T \dot{\mathbf{u}}_k \leq D(\dot{\mathbf{e}}_{pk}) = \mu_k \bar{\mathbf{f}}^T \dot{\mathbf{u}}_k$$

$\mu_s \leq \mu_k$

3. PMPD pro víceosou napjatost



PMPD (maticový zápis)

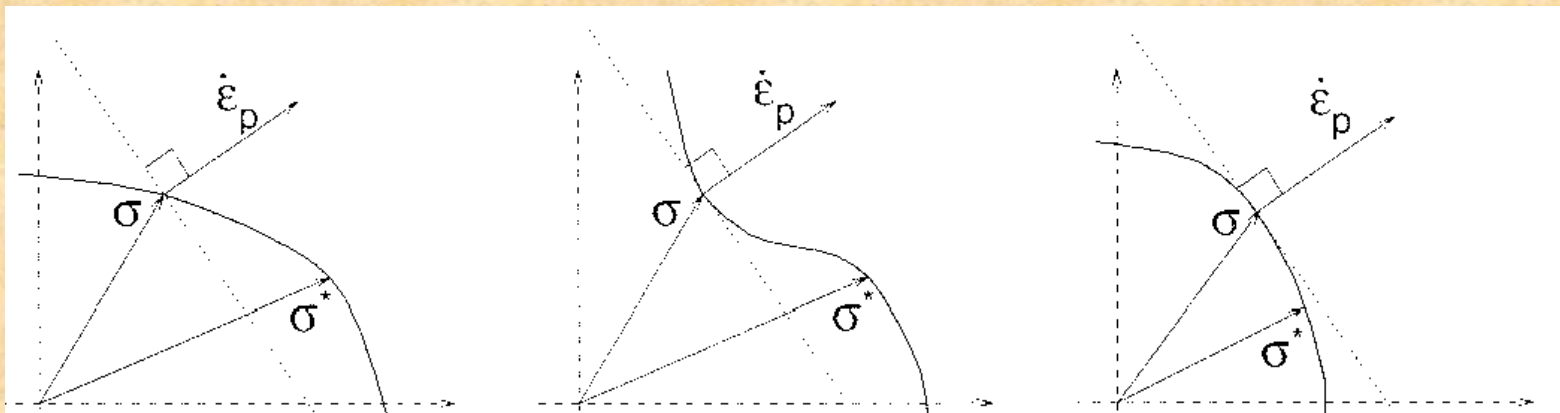
$$\mathcal{D}(\dot{\boldsymbol{\varepsilon}}_p) = \max_{\boldsymbol{\sigma}^* \in \bar{\boldsymbol{\varepsilon}}} \boldsymbol{\sigma}^{*T} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}_p = \boldsymbol{\sigma}^T \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}_p$$

$\boldsymbol{\sigma}$ - skutečné napětí (sloupcová matice)

$\dot{\boldsymbol{\varepsilon}}_p$ - skutečná rychlost plastické deformace (sloupcová matice)

$\boldsymbol{\sigma}^*$ - plasticky přípustný stav napětí

☞ Platný pokud je splněna podmínka **normality** a **konvexity**



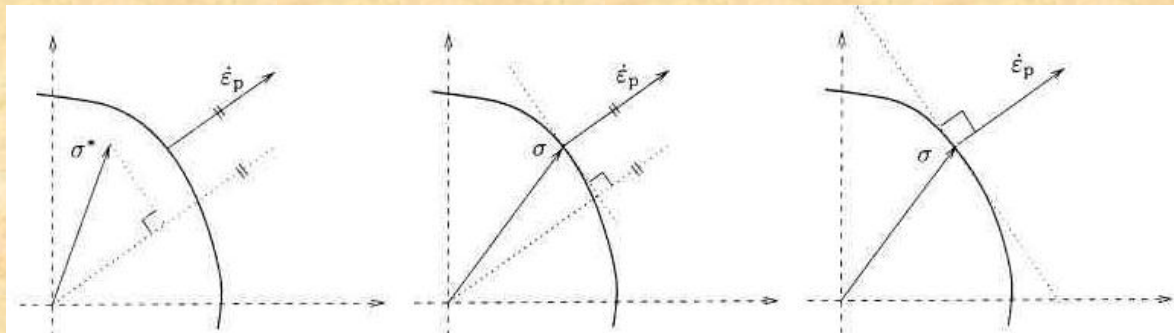
3. PMPD pro víceosou napjatost



Význam PMPD

$$\mathcal{D}(\dot{\epsilon}_p) = \max_{\sigma^* \in \bar{\epsilon}} \sigma^{*T} \dot{\epsilon}_p = \sigma^T \dot{\epsilon}_p$$

- ↻ Promítnutí všech plasticky přípustných stavů napětí (dle funkce plasticity) na rovnoběžku s $\dot{\epsilon}_p$ procháající počátkem
→ interval jehož krajní + bod je průmětem skutečného napětí σ
- ↻ σ má max. průmět do směru $\dot{\epsilon}_p$
- ↻ $\sigma^T \dot{\epsilon}_p = |\sigma| |\dot{\epsilon}_p| \cos \alpha$; skalární součin

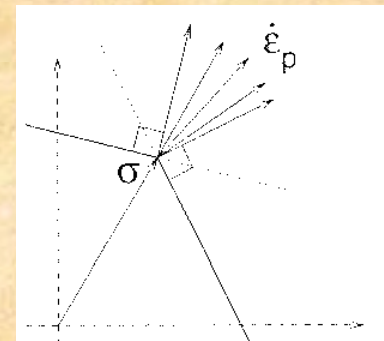
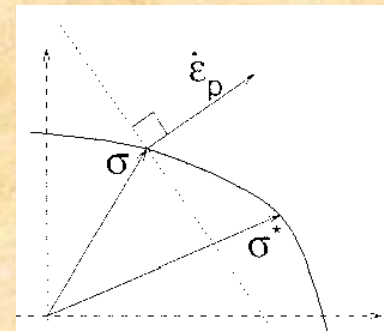


3. PMPD pro víceosou napjatost



PMPD & normalita

- Odchylka $\dot{\epsilon}_p$ od normality:
- $\sigma^{*T} \dot{\epsilon}_p > \sigma^T \dot{\epsilon}_p \rightarrow$ narušení podmínky PMPD
- Směr přírůstku plastic. def. je kolmý k ploše plasticity $f(x, y, z) = 0$
 - Výpočet jako gradient funkce f v daném bodě plochy plasticity
- $\dot{\epsilon}_p = \lambda \left(\frac{\partial f}{\partial \sigma_x}, \frac{\partial f}{\partial \sigma_y}, \frac{\partial f}{\partial \sigma_z}, \frac{\partial f}{\partial \tau_{xy}}, \frac{\partial f}{\partial \tau_{xz}}, \frac{\partial f}{\partial \tau_{yz}} \right); \lambda \geq 0$
- $\dot{\epsilon}_p = \lambda \frac{\partial f(\sigma)}{\partial \sigma}$ sdružený zákon plastického přetváření
- Singularita v bodě plochy plasticity



4. Základní věta mezní analýzy pro spojité modely



Základní věta mezní analýzy

$$\mu_s \leq \mu_k \quad \rightarrow \quad \mu_s \leq \mu_0 \leq \mu_k$$

1. Staticky přípustný stav

$$f(\sigma_{ij}^s) \leq 0 \quad \text{ve } V \text{ (podm. plastic. přípustnosti)}$$

$$\frac{-\partial \sigma_{ij}^s}{\partial x_j} = \mu_s \bar{b}_i \quad \text{ve } V \text{ (podm. rovnováhy)}$$

$$\sigma_{ij}^s n_j = \mu_s \bar{t}_i \quad \text{na } S_t \text{ (statická podm.)}$$

$$\sigma_s \in \bar{\epsilon}_V \quad ; \quad \bar{\epsilon}_V = \{\sigma | f(\sigma(x)) \leq 0 \forall x \in V\}$$

4. Základní věta mezní analýzy pro spojité modely



Základní věta mezní analýzy

$$\mu_s \leq \mu_k \quad \rightarrow \quad \mu_s \leq \mu_0 \leq \mu_k$$

2. Kinematically admissible state

$$\dot{\epsilon}_{ij}^k = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i^k}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j^k}{\partial x_i} \right) \quad \text{ve } V \text{ (vztah def. - přemístění)}$$

$$\dot{u}_i^k = 0 \quad \text{na } S_u \text{ (kinematická podmínka)}$$

$$\int_V \bar{b}_i \dot{u}_i^k dV + \int_{S_t} \bar{t}_i \dot{u}_i^k dS > 0 \quad \text{na } S_t \text{ (podm. pro + vnější en.)}$$

$$\mu_k = \frac{\int_V \mathcal{D}(\dot{\epsilon}_{ij}^k) dV}{\int_V \bar{b}_i \dot{u}_i^k dV + \int_{S_t} \bar{t}_i \dot{u}_i^k dS}$$

4. Základní věta mezní analýzy pro spojité modely



Základní věta mezní analýzy

$$\mu_s \leq \mu_k \quad \rightarrow \quad \mu_s \leq \mu_0 \leq \mu_k$$

Důkaz základní věty mezní analýzy

$$\text{PMPD: } D_{int} = \int_V \mathcal{D}(\dot{\boldsymbol{\epsilon}}_p) dV = \int_V \boldsymbol{\sigma} : \dot{\boldsymbol{\epsilon}}_p dV = \max_{\boldsymbol{\sigma}^* \in \bar{\boldsymbol{\epsilon}}_V} \boldsymbol{\sigma}^* : \dot{\boldsymbol{\epsilon}}_p dV$$

$$\int_V \boldsymbol{\sigma}_s : \dot{\boldsymbol{\epsilon}}_k dV \leq \int_V \mathcal{D}(\dot{\boldsymbol{\epsilon}}_k) dV$$

$$\text{Clapeyronův teorém: } \int_V \boldsymbol{\sigma}_s : \dot{\boldsymbol{\epsilon}}_k dV = \mu_s \left(\int_V \bar{\mathbf{b}} \dot{\mathbf{u}}_k dV + \int_{S_t} \bar{\mathbf{t}} \dot{\mathbf{u}}_k dS \right)$$

$$\mu_s \leq \frac{\int_V \mathcal{D}(\dot{\boldsymbol{\epsilon}}_k) dV}{\left(\int_V \bar{\mathbf{b}} \dot{\mathbf{u}}_k dV + \int_{S_t} \bar{\mathbf{t}} \dot{\mathbf{u}}_k dS \right)} = \mu_k$$



Děkuji Vám za pozornost.