

# 직교이방성 구형 판의 좌굴 해석 (II)

-고정단과 단순지지 단을 갖는 경우-

## Buckling Analysis of a Orthotropic Rectangular Plates

-For Clamped and Simply Supported Boundaries-



이상열(Sang-Youl Lee) 이사 | 안동대학교 토목공학과 교수  
| lsy@anu.ac.kr

정우영(Woo-Young Jung) 이사 | 강릉원주대학교 토목공학과 교수  
| woojung@gwnu.ac.kr

장석윤(Chang Suk-Yoon) 명예회장 | 서울시립대학교 명예교수  
| changsy@uos.ac.kr

### 1. 서론

복합소재 구조의 거동에 대한 이해를 돕기 위하여 좌굴해석을 중심으로 해석해로 구하는 방법을 중심으로 전 호에 이어서 소개하고자 한다. 이번 호에서는 고정단과 단순지지의 경계조건을 갖는 직교 이방성 대칭 적층배열을 갖는 판의 좌굴에 대하여 다루기로 한다.

### 2. 기본 이론

$x$  및  $y$ 방향으로의 길이가  $L_x$ ,  $L_y$ 인 직교 이방성 대칭 적층 구형판에 판의 경계 선상에 면내 하중  $N_x$ ,  $N_y$ 가 면에 수직으로 작용할 경우의 포텐셜 에너지는 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \pi_p &= U + \Omega \\ &= \frac{1}{2} \int_0^{L_x} \int_0^{L_y} [D_{11} \left(\frac{\partial^2 w^0}{\partial x^2}\right)^2 + D_{22} \left(\frac{\partial^2 w^0}{\partial y^2}\right)^2 \\ &\quad + D_{66} \left(2 \frac{\partial^2 w^0}{\partial x \partial y}\right)^2 + 2P_{12} \frac{\partial^2 w^0}{\partial x^2} \frac{\partial^2 w^0}{\partial y^2} \\ &\quad + N_x \left(\frac{\partial w^0}{\partial x}\right)^2 + N_y \left(\frac{\partial w^0}{\partial y}\right)^2] dy dx \end{aligned} \quad (1)$$

여기서  $N_x$ ,  $N_y$ 를 경계선상의 면내 하중과의 관계를 다음과 같이 정의하면

$$N_x = -\lambda N_{x0} \quad N_y = -\lambda N_{y0} \quad (2)$$

여기서  $\lambda$ 는 하중 매개변수이며, 판이 좌굴 상태의 경우는  $\lambda = \lambda_{cr}$ 이 된다.

판의 중립축에서의 처짐을  $w^0$ 라 할 때 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$w^0 = AX_i(x) Y_j(y) \quad (3)$$

여기서  $X_i(x), Y_j(y)$ 는  $x$  및  $y$  방향으로의 변위함수이고  $A$ 는 직폭이다.

포텐셜 에너지 원리에 의하여

$$\frac{\partial \pi_p}{\partial A} = 0 \tag{4}$$

라고 하면 식 (1)은 다음과 같이 정리할 수 있다.

$$\left[ \frac{D_{11}}{L_x^4} \alpha_1^4 + \frac{D_{22}}{L_y^4} \alpha_3^4 + 2(D_{12} + 2D_{66}) \frac{1}{L_x^2 L_y^2} \alpha_2 - \lambda_{cr} \left( \frac{N_{x0}}{L_x^2} \alpha_4 + \frac{N_{y0}}{L_y^2} \alpha_5 \right) \right] = 0 \tag{5}$$

식 (5)를 정리하면

$$(\lambda_{cr})_{ij} = \frac{D_{11} \frac{\alpha_1^4}{L_x^4} + D_{22} \frac{\alpha_3^4}{L_y^4} + 2(D_{12} + 2D_{66}) \frac{\alpha_4 \alpha_5}{L_x^2 L_y^2}}{(N_{x0} \frac{\alpha_4}{L_x^2} + N_{y0} \frac{\alpha_5}{L_y^2})} \tag{6}$$

여기서,

$$\alpha_1 = \sqrt{\frac{1}{C_x^2} \int_0^1 \left( \frac{\partial^2 X_i}{\partial \xi^2} \right)^2 d\xi}$$

$$\alpha_3 = \sqrt{\frac{1}{C_y^2} \int_0^1 \left( \frac{\partial^2 Y_j}{\partial \eta^2} \right)^2 d\eta}$$

$$\alpha_4 = \frac{1}{C_x^2} \int_0^1 \left( \frac{\partial X_i}{\partial \xi} \right)^2 d\xi$$

$$\alpha_5 = \frac{1}{C_y^2} \int_0^1 \left( \frac{\partial Y_j}{\partial \eta} \right)^2 d\eta$$

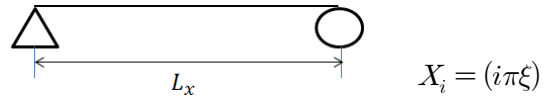
$$\alpha_2 = \alpha_4 \alpha_5 \frac{1}{C_x^2} \frac{1}{C_y^2} \int_0^1 \left( \frac{\partial X_i}{\partial \xi} \right)^2 d\xi \int_0^1 \left( \frac{\partial Y_j}{\partial \eta} \right)^2 d\eta$$

$$C_x = \sqrt{\int_0^1 X_i^2 d\xi}$$

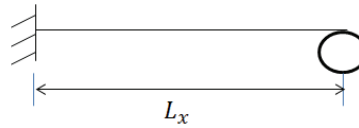
$$C_y = \sqrt{\int_0^1 Y_j^2 d\eta}$$

여기서,

(단순지지)



(한변고정, 한변 로울러)



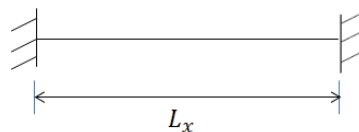
$$X_i = \gamma_i \cos(\mu_i \xi) - \gamma_i \cosh(\mu_i \xi) + \sin(\mu_i \xi) - \sinh(\mu_i \xi)$$

$$\tan \mu_i - \tanh \mu_i = 0 \tag{Exact}$$

$$\mu_i \approx (i + 0.25)\pi \tag{Approximate}$$

$$\gamma_i = \frac{\sin \mu_i - \sinh \mu_i}{\cosh \mu_i - \cos \mu_i}$$

(양변 고정)



$$X_i = \gamma_i \cos(\mu_i \xi) - \gamma_i \cosh(\mu_i \xi) + \sin(\mu_i \xi) - \sinh(\mu_i \xi)$$

$$\cos \mu_i \cosh \mu_i = 1 \tag{Exact}$$

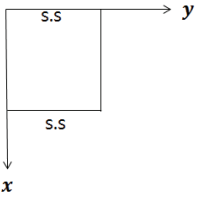
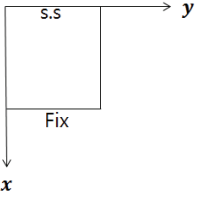
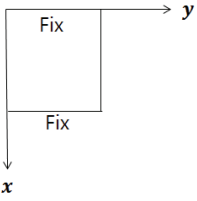
$$\mu_i \approx (i + 0.5)\pi \tag{Approximate}$$

$$\gamma_i = \frac{\cos \mu_i - \cosh \mu_i}{\sin \mu_i - \sinh \mu_i}$$

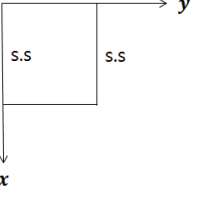
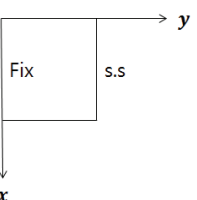
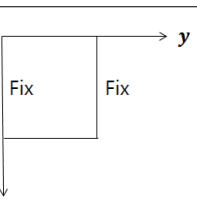
※  $Y_j$ 의 경우는  $\xi, x, L_x, i$ 를  $\eta, y, L_y, j$ 로 대치하면 된다.

$$\xi = \frac{x}{L_x}, \quad \eta = \frac{y}{L_y}$$

표 1.  $\alpha_1 \rightarrow \alpha_5$ 의 근사값

	$\alpha_1$	$\alpha_4$	$i$
	$i\pi$	$i^2\pi^2$	1, 2, 3 ···
	$(i + 0.25)\pi$	$\alpha_1(\alpha_1 - 1)$	1, 2, 3 ···
	4.730 $(i + 0.5)\pi$	$\alpha_1(\alpha_1 - 2)$ $\alpha_1(\alpha_1 - 2)$	1 2, 3, 4 ···

	$\alpha_3$	$\alpha_5$	$j$
	$j\pi$	$j^2\pi^2$	1, 2, 3 ···
	$(j + 0.25)\pi$	$\alpha_3(\alpha_3 - 1)$	1, 2, 3 ···
	4.730 $(j + 0.5)\pi$	$\alpha_3(\alpha_3 - 2)$ $\alpha_3(\alpha_3 - 2)$	1 2, 3, 4 ···

### 3. 4변 단순지지에 대한 좌굴하중

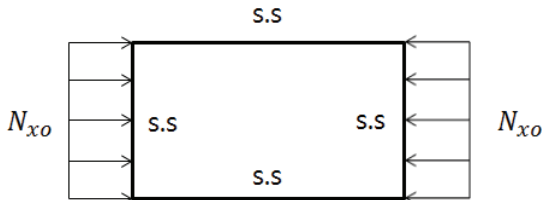
예로서 4변이 단순지지 상태에서 마주보는  $x$  방향으로 균일한 강도로 면내 압축 하중이 작용할 경우의 좌굴하중은 다음과 같다.

$$N_{x,cr} = D_{11} \frac{\alpha_1^4}{\alpha_4} \frac{1}{L_x^2} + D_{22} \frac{\alpha_3^4}{\alpha_4} \frac{L_x^2}{L_y^4} + 2(D_{12} + 2D_{66}) \frac{\alpha_5}{L_y^2} \tag{7}$$

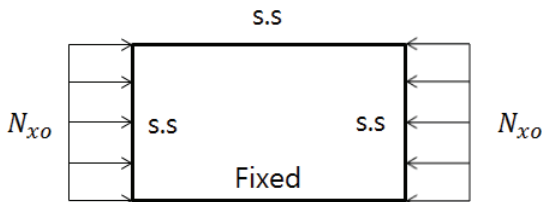
표(1)에서  $\alpha_1 = i\pi$ ,  $\alpha_4 = i^2\pi^2$ ,  $\alpha_3 = j\pi$ ,  $\alpha_5 = j^2\pi^2$  에서  $i = 1$ ,  $j = 1$  일 경우가  $l_x = \frac{L_x}{i} = L_x$  가 되어  $l_x$ 가 좌굴파의 반파의 길이가 되며, 그때의  $N_{x,cr}$ 의 값이 가장 작은 값이 되고 그 값이 좌굴하중이 된다.

또한  $\alpha_3$ ,  $\alpha_5$  값도  $j = 1$ 인 경우의 값을 이용하여 좌굴 하중을 계산한 값을 정리하면 다음과 같다.

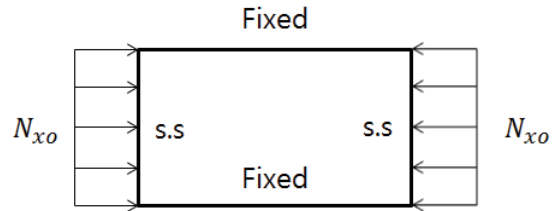
<좌굴하중  $N_{x,cr}$ >



$$\frac{\pi^2}{L_y^2} \left( D_{11} \frac{L_y^2}{l_x^2} + D_{22} \frac{l_x^2}{L_y^2} + 2(D_{12} + 2D_{66}) \right)$$



$$\frac{\pi^2}{L_y^2} \left( D_{11} \frac{L_y^2}{l_x^2} + 2.441D_{22} \frac{l_x^2}{L_y^2} + 2.33(D_{12} + 2D_{66}) \right)$$



$$\frac{\pi^2}{L_y^2} \left( D_{11} \frac{L_y^2}{l_x^2} + 5.139D_{22} \frac{l_x^2}{L_y^2} + 2.62(D_{12} + 2D_{66}) \right)$$

-다음호에 계속