



تحلیل کمانش خزشی ورق چهار گوش ضخیم ویسکوالاستیک با روش شبه گذرای المان محدود

سید رضا فلاحتگر

استادیار مهندسی مکانیک، دانشگاه گیلان، رشت
رشت، صندوق پستی ۳۷۵۶، Falahatgar@guilan.ac.ir

چکیده- در تحقیق حاضر تحلیل کمانش خزشی ورق ویسکوالاستیک خطی انجام شده است. روش شبه گذرا یا رهایی پویا با جداسازی المان محدود برای حل معادلات ورق مورد استفاده قرار گرفته است. میدان جابجایی ورق بر اساس تئوری تغییر شکل برشی مرتبه اول در نظر گرفته شده و کرنش‌های فون کارمن با اثر نقص اولیه در معادلات ورق اعمال می‌شود. نتایج مربوط به خیز وسط و کاهش طول ورق مربعی از جنس پلیمر پلی‌متیل متاکریلیت در طول زمان بارگذاری با شرایط تکیه‌گاهی ساده و گیردار تعیین شده است. نتایج با پاسخ‌های کد تجاری انسیس مقایسه شده و تطابق خوبی بدست آمده است.

کلیدواژگان: کمانش خزشی، رهایی پویا، روش المان محدود، تئوری میندلین، ورق ویسکوالاستیک.

Creep buckling analysis of rectangular viscoelastic thick plate by pseudo-transient finite element method

S.R. Falahatgar

Assist. Prof., Mech. Eng., Univ. of Guilan, Rasht, Iran
P.O.B. 3756 Rasht, Iran. Falahatgar@guilan.ac.ir

Abstract- In the present work, creep buckling of linear viscoelastic plate was studied. Pseudo-transient or Dynamic Relaxation method with finite element discretization was used for solving the nonlinear governing equations of the plate. The displacements were based on first order shear deformation theory. Von Karman assumptions were considered for strains, including initial imperfection of the plate. Central deflections of the rectangular PMMA plate as well as end-shortenings were obtained during the loading of the plates with simply supported and clamped edges. The results compared well with commercial finite element code ANSYS.

Keywords: Creep Buckling, Dynamic Relaxation, Finite Element Method, Mindlin Theory, Viscoelastic Plate.

۱- مقدمه

کرده است. میناهن و کنوس [۲] کمانش خزشی ستون پلیمری تحت بار فشاری ثابت با نقص اولیه را با روش تحلیلی برای جابجایی‌های کوچک بررسی کرده‌اند. مطالعه سدریوم و توآتی [۳] مربوط به رفتار پس‌کمانش پانل‌های استوانه‌ای ماده ویسکوالاستیک غیرخطی با نقص و مدل ماده ویسکوالاستیسیته غیرخطی بوده که معادلات تعادل دونل برای پانل‌های غیرخطی هندسی در زمان حل شده است. مالیانا و حاج‌علی [۴] از مدل‌سازی ویسکوالاستیک غیرخطی برای تحلیل رفتار خزشی و تعیین زمان بحرانی فروپاشی سازه‌های

رفتار وابسته به زمان ماده در یک سازه از جمله مواردی است که در طراحی باید در نظر گرفته شود. نمونه آن فرایند کمانش خزشی است که سازه تحت باری کمتر از بار بحرانی قرار می‌گیرد اما با گذشت زمان و تغییر خواص ماده این بار منجر به ناپایداری و ایجاد تغییر شکل‌های زیاد در سازه می‌شود. در تحقیقات انجام شده می‌توان به کار دلیو [۱] اشاره کرد که ورق گرد و قطاع کلاسیک با لبه گیردار و ساده با ماده ویسکوالاستیک خطی تحت بارهای داخل صفحه را تحلیل

هردیتاری برای هر جمله سری پرونی در انتهای زمان حاضر t ، یعنی q_n^t [۱۲]، بصورت رابطه (۴) تعریف می‌شود.

$$q_n^t = e^{-\lambda_n \Delta t} q_n^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_n \Delta t}}{\lambda_n \Delta t} (\sigma(t) - \sigma(t - \Delta t)) \quad (4)$$

برای بدست آوردن روابط تنش-کرنش برای حالت تنش چند محوری، معادله تنش-کرنش برای ماده ویسکوالاستیک مطابق الاستیسیته سه بعدی [۸] بصورت معادلات (۵) می‌شود:

$$\varepsilon_{ij}(t) = (1 + \nu) S_c(t) \sigma_{ij}(t) - \nu S_c(t) \sigma_{kk}(t) + (1 + \nu) R_{ij}(t) - \nu_{ij} R_{kk}(t) \quad i, j = 1, 2, 3 \quad (5)$$

که ε_{ij} و σ_{ij} کرنش‌ها و تنش‌ها در زمان حاضر t است. نسبت پواسون ν مستقل از زمان فرض می‌شود. کرنش خزشی هردیتاری R_{ij} که در حالت برداری R نشان داده می‌شود، با استفاده از بخش دوم معادله (۳) بصورت معادلات (۶) تعریف می‌شود.

$$R_{ij}(t) = - \sum_{n=1}^N D_n (e^{-\lambda_n \Delta t} q_{n,ij}^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_n \Delta t}}{\lambda_n \Delta t} \sigma_{ij}(t - \Delta t)) \quad (6)$$

که انتگرال‌های هردیتاری سه بعدی $q_{n,ij}^t$ بسط معادله (۴) برای حالت سه بعدی خواهد بود.

۳- تئوری تغییر شکل برشی مرتبه اول ورق

در تئوری تغییر شکل برشی مرتبه اول [۱۳] جابجایی‌ها بصورت روابط (۷) فرض می‌شود.

$$\begin{aligned} u(x, y, z) &= u_0(x, y) + z \varphi_x(x, y) \\ v(x, y, z) &= v_0(x, y) + z \varphi_y(x, y) \\ w(x, y, z) &= w_0(x, y) \end{aligned} \quad (7)$$

u ، v و w به ترتیب جابجایی‌ها در جهت x ، y و z است. u_0 ، v_0 و w_0 جابجایی‌های صفحه میانی و φ_x و φ_y چرخش‌های عمود بر صفحه میانی ورق و در جهت x و y هستند. روابط غیرخطی کرنش-تغییر مکان [۱۳] با در نظر گرفتن نقص^۳ اولیه w^0 ، با فرضیات فون کارمن به شکل معادلات (۸) بدست آمده است.

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= \frac{\partial u_0}{\partial x} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial w_0}{\partial x} \right)^2 - \frac{1}{2} \left(\frac{\partial w^0}{\partial x} \right)^2 \\ &+ z \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} = \varepsilon_x^0 + z \kappa_x \end{aligned}$$

مرکب ضخیم و لایه‌ای استفاده کرده‌اند. از مدل میکرومکانیکی در کد المان محدود آباکوس برای تحلیل‌های خزشی تحت فشار محوری روی ستون‌های مرکب I شکل ضخیم و استوانه چندلایه‌ای استفاده شده است. در تحقیقات مربوط به حل معادلات حاکم پس‌کمانش با روش‌هایی پویا^۱ می‌توان به کار راشتون [۵] با جداسازی تفاضل محدود و رامش و کریشنامورتی [۶] و لی و همکارانش [۷] با استفاده از المان محدود اشاره کرد. نویسنده [۹، ۸] حل خمش ورق مرکب ویسکوالاستیک غیرخطی را با DR انجام داده است. در مطالعه حاضر نیز برای تحلیل کمانش و رفتار در گذر زمان ورق غیرخطی میندالین مربعی از جنس پلی‌متیل متاکریلیت^۲ از روش حل صریح DR با گسسته‌سازی المان محدود استفاده می‌شود.

۲- ماده ویسکوالاستیک خطی

مدل ویسکوالاستیک بولتزمن برای رفتار ویسکوالاستیک تحت شرایط هم‌دما و بارگذاری تک محوری σ بصورت رابطه (۱) برای کرنش کل ε است [۱۰].

$$\varepsilon(t) = D_0 \sigma(t) + \int_0^t \Delta D(t - \tau) \frac{\partial \sigma(\tau)}{\partial \tau} d\tau \quad (1)$$

که D_0 مقدار نرمی آنی الاستیک تک محوری در زمان $t = 0$ و $\Delta D(t)$ مولفه گذرای نرمی خزشی ویسکوالاستیک خطی است. از سری نمایی پرونی [۱۱] N جمله‌ای برای توصیف تابع نرمی خزشی گذرای $\Delta D(\psi)$ بصورت رابطه (۲) استفاده می‌شود.

$$\Delta D(t) = \sum_{n=1}^N D_n (1 - e^{-\lambda_n t}) \quad (2)$$

که متغیر D_n ضرایب سری پرونی و λ_n زمان تاخیر مستقل از تنش هستند. اگر رابطه (۲) در رابطه (۱) قرار داده شود یک شکل بازگشتی [۱۲] برای بخش انتگرالی معادله بدست می‌آید. در نتیجه کرنش کل در زمان حاضر بصورت معادله (۳) خواهد شد.

$$\begin{aligned} \varepsilon(t) &= (D_0 + \sum_{n=1}^N D_n \left[1 - \frac{1 - e^{-\lambda_n \Delta t}}{\lambda_n \Delta t} \right]) \sigma(t) \\ &- \sum_{n=1}^N D_n (e^{-\lambda_n \Delta t} q_n^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_n \Delta t}}{\lambda_n \Delta t} \sigma(t - \Delta t)) \\ &= S_c(t) \sigma(t) - R(t) \end{aligned} \quad (3)$$

$S_c(t)$ نرمی خزشی و $R(t)$ کرنش هردیتاری است. انتگرال

1. Dynamic Relaxation (DR)
2. PMMA

$$\begin{Bmatrix} N_x \\ N_y \\ N_{xy} \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} A & \nu A & 0 \\ \nu A & A & 0 \\ 0 & 0 & \nu' A \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \varepsilon_x^\circ \\ \varepsilon_y^\circ \\ \gamma_{xy}^\circ \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} \mathcal{N}_x \\ \mathcal{N}_y \\ \mathcal{N}_{xy} \end{Bmatrix}$$

$$\begin{Bmatrix} M_x \\ M_\theta \\ M_{x\theta} \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} B & \nu B & 0 \\ \nu B & B & 0 \\ 0 & 0 & \nu' B \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \kappa_x \\ \kappa_y \\ \kappa_{x\theta} \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} \mathcal{M}_x \\ \mathcal{M}_y \\ \mathcal{M}_{x\theta} \end{Bmatrix}$$

$$\begin{Bmatrix} Q_{yz} \\ Q_{xz} \end{Bmatrix} = \frac{5}{6} \nu' \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & A \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \gamma_{yz} \\ \gamma_{xz} \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} Q_{yz} \\ Q_{xz} \end{Bmatrix} \quad (12)$$

$$\mathcal{N}_\alpha = \int_{-h/2}^{h/2} \bar{R}_{ij} dz =$$

$$-\sum_{n=1}^N Q_{n,ij} (e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t} q_{n,ij}^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t}}{\lambda_{n,ij} \Delta t} \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{ij}(t - \Delta t) dz), \quad ij = 11, 22, 12$$

$$\mathcal{M}_\alpha = \int_{-h/2}^{h/2} \bar{R}_{ij} z dz =$$

$$-\sum_{n=1}^N Q_{n,ij} (e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t} q_{n,ij}^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t}}{\lambda_{n,ij} \Delta t} \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{ij}(t - \Delta t) z dz), \quad ij = 11, 22, 12$$

$$Q_\beta = \int_{-h/2}^{h/2} \bar{R}_{ij} dz = -2(1 + \nu) \sum_{n=1}^N Q_{n,ij} (e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t} q_{n,ij}^{t-\Delta t} - \frac{1 - e^{-\lambda_{n,ij} \Delta t}}{\lambda_{n,ij} \Delta t} \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{ij}(t - \Delta t) dz), \quad ij = 13, 23 \quad (13)$$

که $\bar{R} = QR$ ، $Q = S^{-1}$ و α و β قبلاً تعریف شده است. توجه شود که برای نیروهای برشی اثر نسبت پواسون از رابطه (۱۱) در نظر گرفته شده است. در روابط (۱۳) انتگرال تنش می‌تواند به عنوان مقدار معلوم از مرحله قبل $(t - \Delta t)$ با انتگرال‌گیری ساده مشابه سفتی‌های الاستیک (معادلات (۱۲)) محاسبه و ذخیره شود.

۴- فرمولاسیون حل ورق

در فرمولاسیون کارحاضر، معادله کار مجازی [۱۴] در مختصات لاگرانژین کلی با فرض کرنش‌های کوچک و بارگذاری پایستار بدون اثر نیروهای جسمی و اینرسی مطابق معادله (۱۴) است.

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v_0}{\partial y} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial w_0}{\partial y} \right)^2 - \frac{1}{2} \left(\frac{\partial w^0}{\partial y} \right)^2$$

$$+ z \frac{\partial \phi_y}{\partial y} = \varepsilon_y^0 + z \kappa_y$$

$$\gamma_{xy} = \frac{\partial v_0}{\partial x} + \frac{\partial u_0}{\partial y} + \frac{\partial w_0}{\partial x} \frac{\partial w_0}{\partial y} - \frac{\partial w^0}{\partial x} \frac{\partial w^0}{\partial y}$$

$$+ z \left(\frac{\partial \phi_y}{\partial x} + \frac{\partial \phi_x}{\partial y} \right) = \gamma_{xy}^0 + z \kappa_{xy}$$

$$\gamma_{xz} = \phi_x + \frac{\partial w_0}{\partial x} - \frac{\partial w^0}{\partial x}$$

$$\gamma_{yz} = \phi_y + \frac{\partial w_0}{\partial y} - \frac{\partial w^0}{\partial y} \quad (18)$$

معادلات مشخصه در حالت کلی [۸] بصورت معادلات (۹)

خواهد بود.

$$(N_\alpha, M_\alpha) = \int_{-h/2}^{h/2} (1, z) \sigma_\alpha dz \quad Q_\beta = \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_\beta dz \quad (9)$$

که $\sigma_\alpha \cdot \alpha = x, y, xy$ ، $\beta = xz, yz$ تنش‌های عمودی و تنش برشی داخل صفحه و σ_β تنش برشی خارج صفحه است. N_α نیروی‌های داخل صفحه، M_α ممان‌ها و Q_β نیروهای برشی بر واحد طول هستند. ماتریس نرمی ماده در رابطه (۱۰) آمده است.

$$S = S_c(t) \begin{bmatrix} 1 & -\nu & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\nu & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2(1+\nu) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2(1+\nu) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2(1+\nu) \end{bmatrix} \quad (10)$$

کرنش خزشی هردیتاری R_{ij} در حالت برداری R نشان

داده می‌شود:

$$R = [R_{11} \quad R_{22} \quad 0 \quad 2(1+\nu)R_{23} \quad 2(1+\nu)R_{13} \quad 2(1+\nu)R_{12}]^T \quad (11)$$

با در نظر گرفتن خواص ویسکوالاستیک، بسط معادلات (۹) به شکل معادلات (۱۲) در می‌آید که در آنها $\nu' = 1 - \nu/2$ ، $A = h/S_c(t)(1 - \nu^2)$ و $B = h^3/12S_c(t)(1 - \nu^2)$ است.

نیروها و ممان‌های هردیتاری داخل صفحه \mathcal{N} و \mathcal{M} و خارج صفحه Q ناشی از خواص ویسکوالاستیک نیز با جاگذاری مؤلفه‌های هردیتاری به شکل معادلات (۱۳) تعریف می‌شود.

که در این رابطه $\delta = [\delta_1 \ \delta_2 \ \dots \ \delta_n]^T$ و $\delta_i = [u_{0i} \ v_{0i} \ w_{0i} \ \varphi_{xi} \ \varphi_{yi}]^T$ است. L_i توابع شکل برای یک المان چهار گرهی است [۱۴]. جابجایی‌های مجازی $d\bar{u}$ بر حسب جابجایی‌های مجازی گرهی $d\delta$ هم برابر $d\bar{u} = L d\delta$ است. بردار کرنش گرین تعمیم یافته $\bar{\varepsilon}$ از معادله (۸) بر حسب جابجایی‌های گرهی δ است [۱۵]:

$$\bar{\varepsilon} = \left[B_0 + \frac{1}{2} B_{NL}(\delta) \right] \delta \quad (21)$$

که B_0 ماتریس کرنش است و کرنش‌های خطی را می‌دهد. B_{NL} که بصورت خطی به δ وابسته است کرنش‌های غیرخطی را شامل می‌شود. ماتریس ثابت $B_0 = [B_{01} \ B_{02} \ \dots \ B_{0n}]$ بر حسب زیرماتریس‌های گرهی بصورت معادله (۲۲) است.

$$B_{0i} = \begin{bmatrix} B_{0i}^p & 0 \\ 0 & B_{0i}^b \\ 0 & B_{0i}^s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B_{1i} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & B_{2i} & 0 & 0 & 0 \\ B_{2i} & B_{1i} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -B_{1i} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -B_{2i} \\ 0 & 0 & 0 & -B_{2i} & -B_{1i} \\ 0 & 0 & B_{1i} & -L_i & 0 \\ 0 & 0 & B_{2i} & 0 & -L_i \end{bmatrix} \quad (22)$$

که $B_{1i} = \partial L_i / \partial x$ و $B_{2i} = \partial L_i / \partial y$. ماتریس کرنش B_{NL} شامل زیرماتریس‌های گرهی در حضور نقص w^0 و ماتریس غیرخطی با بخش داخل صفحه بصورت معادله (۲۳) است.

$$B_{NL} = B_{NL}^p + B_{NL}^l = [B_{NL1} \ B_{NL2} \ \dots \ B_{NLn}] \quad (23)$$

پس:

$$B_{NLi} = B_{NLi}^p + B_{NLi}^l = \begin{bmatrix} B_{1i} \frac{\partial w_0}{\partial x} & 0 & 0 \\ B_{2i} \frac{\partial w_0}{\partial y} & 0 & 0 \\ B_{1i} \frac{\partial w_0}{\partial y} + B_{2i} \frac{\partial w_0}{\partial x} & 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} B_{1i} \frac{\partial w^0}{\partial x} & 0 & 0 \\ B_{2i} \frac{\partial w^0}{\partial y} & 0 & 0 \\ B_{1i} \frac{\partial w^0}{\partial y} + B_{2i} \frac{\partial w^0}{\partial x} & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (24)$$

$$\int_V d\varepsilon^T \sigma dv = \int_a du^T p dA \quad (14)$$

که V حجم بدون تغییر شکل، σ بردار تنش پیولا-کیرشهف، $d\varepsilon$ بردار کرنش گرین مجازی ناشی از جابجایی مجازی du و p تنش سطحی روی سطح تغییر شکل نیافته a است. کار مجازی داخلی dW_{int} می‌تواند بصورت انتگرالی روی سطح میانی ورق Γ و ضخامت h با جاگذاری عبارت کرنش در معادله (۱۴) و انتگرال گیری در ضخامت داده شود:

$$dW_{int} = \int_{\Gamma} d\varepsilon^T \bar{\sigma} dA \quad (15)$$

بردار منتهجه تنش $\bar{\sigma} = [\bar{\sigma}_p \ \bar{\sigma}_b \ \bar{\sigma}_s]^T$ شامل منتهجه تنش داخل صفحه، خمش و برش از معادلات (۱۲) بشکل معادلات (۱۶) در می‌آید:

$$\bar{\sigma}_p = [N_x, N_y, N_{xy}]^T, \bar{\sigma}_b = [M_x, M_y, M_{xy}]^T, \bar{\sigma}_s = [Q_{xz}, Q_{yz}]^T \quad (16)$$

کرنش تعمیم یافته $\bar{\varepsilon} = [\bar{\varepsilon}_p \ \bar{\varepsilon}_b \ \bar{\varepsilon}_s]^T$ مطابق تنش‌های به ترتیب بصورت معادلات (۱۷) است:

$$\bar{\varepsilon}_p = [\varepsilon_x^0 \ \varepsilon_y^0 \ \gamma_{xy}^0]^T, \bar{\varepsilon}_b = [\kappa_x \ \kappa_y \ \kappa_{xy}]^T, \bar{\varepsilon}_s = [\gamma_{xz} \ \gamma_{yz}]^T \quad (17)$$

انتگرال دوم معادله (۱۴) کار مجازی خارجی ناشی از تنش‌های سطحی است که این تنش‌ها در پس کمانش روی لبه‌های ورق A_s اعمال می‌شود. بردار جابجایی نیز $\bar{u} = [u_0 \ v_0 \ w_0 \ \varphi_x \ \varphi_y]^T$ با استفاده از میدان جابجایی و انتگرال گیری روی سطح لبه‌ای در ضخامت، یک انتگرال خط روی طول لبه S حاصل می‌شود:

$$dW_{ext}^l = \int_S d\bar{u}^T \bar{P} ds \quad (18)$$

پس رابطه (۱۴) بر حسب مقادیر داخل صفحه با معادله (۱۹) برابر است.

$$\int_A d\varepsilon^T \bar{\sigma} da = \int_S d\bar{u}^T \bar{P} ds \quad (19)$$

۴-۱- مدل سازی المان محدود

جابجایی \bar{u} در یک المان تابعی از n متغیر گرهی بصورت معادله (۲۰) است.

$$\bar{u} = L\delta = \sum_{i=1}^n L_i \delta_i \quad (20)$$

می‌شود [۱۴]. در مطالعه حاضر نیز بشکل انتخابی در خمش از چهار نقطه و در برش از یک نقطه گوس استفاده می‌شود.

۴-۲- شرایط مرزی

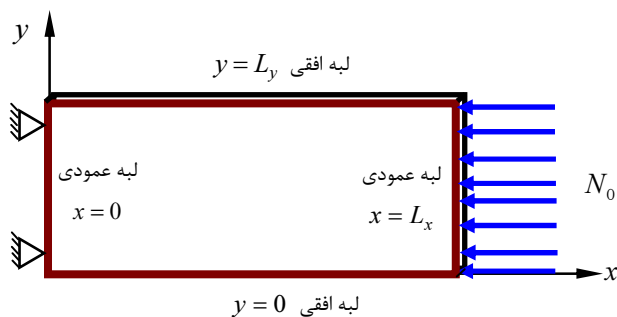
در کار حاضر شرایط مرزی پس‌کمانش شامل تکیه‌گاه ساده (SSSS) و گیردار (CCCC) با حرکت صفحه میانی در نظر گرفته شده است. این شرایط مرزی در جدول ۱ آمده است. با توجه به شرایط مرزی تنها نیروی اعمالی به ورق بار داخل صفحه N_0 است که در لبه عمودی ورق در $x = L_x$ اعمال می‌شود. از این رو نیروهای لبه‌ای تعمیم یافته در روابط المان محدود برابر $\bar{P} = [N_0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0]^T$ است. لبه عمودی $x = 0$ نیز در راستای عمود به خود ثابت است. هندسه و بارگذاری ورق در شکل ۱ نشان داده شده است.

۴-۳- روش‌هایی پویا

رهایی پویا (DR) روشی است که در آن حل استاتیکی از پاسخ حالت پایای تحلیل دینامیکی گذرای مستهلک شونده بدست می‌آید. در اینجا بخش گذرای حل مهم نیست و تنها پاسخ حالت پایا مورد نظر است.

جدول ۱ شرایط مرزی ورق با حرکت داخل صفحه تحت فشار

صفحه‌ای		لبه‌های عمودی		
لبه‌های افقی		$x = 0$	$x = L_x$	
$y = 0, L_y$				
$w = 0$	$u = w = 0$	$w = 0$	$\varphi_y = 0$	تکیه‌گاه
$\varphi_x = 0$	$\varphi_y = 0$		$N_x = N_0$	ساده
$w = 0$	$u = w = 0$	$w = 0$	$\varphi_x = \varphi_y = 0$	تکیه‌گاه
$\varphi_x = \varphi_y = 0$	$\varphi_x = \varphi_y = 0$		$N_x = N_0$	گیردار



شکل ۱ ورق تحت فشار داخل صفحه

تغییرات کرنش از معادله (۲۱) بر حسب جابجایی‌های گرهی مجازی $d\bar{\epsilon}$ بصورت رابطه (۲۵) است:

$$d\bar{\epsilon} = B d\bar{\delta} = (B_0 + B_{NL}(\bar{\delta})) d\bar{\delta} \quad (25)$$

کار مجازی معادله (۱۹) برای یک المان با جایگذاری معادله (۲۵) و $d\bar{u} = L d\bar{\delta}$ به صورت معادله (۲۶) جدا می‌شود:

$$d\bar{\delta}^T \left[\int_A B^T \bar{\sigma} dA - \int_S L^T \bar{P} ds \right] = 0 \quad (26)$$

از آنجا که $d\bar{\delta}$ دلخواه است معادلات غیرخطی تعادل المان، عبارت داخل کروشه است. از این معادله بردار نیروی داخلی ناشی از منته‌های تنش $\bar{\sigma}$ بصورت $F_{int} = \int_{\Gamma} B^T \bar{\sigma} dA$ است که برای نمونه در گره i معادله (۲۷) وجود دارد [۱۵]:

$$F_{int \ i} = \int_{\Gamma} \left\{ (B_{0i}^p)^T \bar{\sigma}_p + (B_{NLi}^b)^T \bar{\sigma}_b + (B_{0i}^s)^T \bar{\sigma}_s \right\} dA \quad (27)$$

در کار حاضر ماتریس سفتی کل $K = K_0 + K_{NL}$ استفاده می‌شود. ماتریس سفتی الاستیک خطی K_0 از معادله (۲۸) بدست می‌آید:

$$K_0 = \int_{\Gamma} B_0^T D B_0 dA \quad (28)$$

و ماتریس جابجایی اولیه K_{NL} [۱۵] مطابق رابطه (۲۹) است:

$$K_{NL} = \int_{\Gamma} B_0^T D B_{NL} dA + \int_{\Gamma} B_L^T D B_0 dA + \int_{\Gamma} B_{NL}^T D B_{NL} dA \quad (29)$$

در این ماتریس‌ها، ماتریس خواص با توجه به منته‌ها با

استفاده از بخش الاستیک رابطه (۱۲) بشکل رابطه (۳۰) است:

$$D(t) = \begin{bmatrix} A & \nu A & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \nu A & A & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \nu' A & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & B & \nu B & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \nu B & B & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \nu' B & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{5}{6} \nu' A & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{5}{6} \nu' A \end{bmatrix} \quad (30)$$

پاسخ انتگرال‌ها در معادلات بالا با استفاده از انتگرال‌گیری

عددی بدست می‌آید. برای جلوگیری از نتایج خیلی کوچک (فیل‌شوندگی)، درجات گوس بصورت انتخابی در نظر گرفته

$$\alpha_c = \frac{\pi}{m\Delta t} \quad (34)$$

که این ضریب تا زمانی که ارتعاش سازه کاملاً میرا شود در سیستم اعمال خواهد شد. توجه شود برای هر درجه آزادی یک ضریب استهلاک مجزا بدست می‌آید که بعد از ارتعاش آزاد برای آن درجه آزادی تا پایان حل اعمال می‌شود [۸].

۵- نتایج حل ورق

در مطالعه حاضر یک ورق از جنس ماده ویسکوالاستیک تحت بار ثابت در گذر زمان قرار گرفته است. از آنجا که بار وارده نزدیک بار بحرانی ورق است پس از مدتی ورق دچار ناپایداری شده و خیز آن افزایش می‌یابد که مشابه رفتار پس‌کمانش است. این فرایند همان کمانش خزشی است. تعیین زمان بحرانی کمانش و تغییر شکل ورق شامل افزایش خیز و کاهش طول پس از کمانش در طی زمان ۱ ساعت از جمله نتایج مورد بررسی است.

ورق با نسبت ابعاد $L_x/L_y = 1$ و نسبت ضخامت $h/L_x = 0.1$ [۲۰] از جنس پلیمر پلی متیل متاکریلیت با خواص مطابق جدول ۲ در نظر گرفته شده است. خواص الاستیک شامل $E = 370.3/2$ MPa و $\nu = 0.273$ است [۲۱]. همان طور که در بالا اشاره شد در کار حاضر هر المان چهار گره با ۵ متغیر در هر گره دارد. برای آنالیز حساسیت مش تعداد المان‌های متفاوت برای تعیین نتایج مورد بررسی قرار گرفت که با توجه به همگرایی مساله و نزدیکی مناسب جواب‌ها، 8×8 المان برای ورق با تکیه‌گاه ساده و 6×6 المان برای ورق با تکیه‌گاه گیردار در نظر گرفته شد. پاسخ‌های بدست آمده با جواب‌های انسیس (FE) حاصل از المان SHELL181 و همان تعداد المان مقایسه شده که در اغلب موارد جواب‌ها مطابق هم است. المان SHELL181 چهار گره دارد که هر گره ۶ درجه آزادی جابجایی و چرخش در جهت و حول محورهای مختصات را شامل می‌شود. معادلات آن نیز بر اساس تئوری تغییر شکل برشی مرتبه اول است [۲۲]. تابع نقص در کار حاضر مشابه با مود اول کمانش ورق با تکیه‌گاه ساده بصورت $w^0 = \text{imp} \cdot h \cdot \sin(\pi x/L_x) \sin(\pi y/L_y)$ فرض شده است. از این‌رو ضریب imp مطابق با حداکثر مقدار خیز در مرکز ورق خواهد بود.

با دو مقدار نقص اولیه 10^{-4} و 10^{-5} imp (نزدیک به

رهایی پویا با عنوان روش شبه گذرا نیز نامیده می‌شود [۱۶]. از آنجا که حل گذرا مورد نظر نیست ماتریس جرم و استهلاک مجازی بوده و مربوط به سیستم فیزیکی نیستند. معادلات حرکت دینامیک متناظر یک سیستم استاتیکی یعنی $K(\delta^t)\delta^t = F_{\text{ext}}^t$ برای زمان t در حالت دینامیکی بصورت معادله (۳۱) در نظر گرفته می‌شود [۱۷]:

$$M\ddot{\delta}^t + C\dot{\delta}^t + K(\delta^t)\delta^t = F_{\text{ext}}^t \quad (31)$$

که M ماتریس جرم، C ماتریس استهلاک و F_{ext}^t بردار نیروهای خارجی است. این معادله یک فرایند دینامیکی مجازی را توصیف می‌کند. مسائل غیرخطی می‌تواند به جای تشکیل سفتی مماسی $K(\delta^t)$ در هر گام زمانی، مستقیماً با استفاده از بردار نیروی داخلی غیرخطی F_{int}^t حل شود [۱۷]. از این‌رو $K(\delta^t)\delta^t$ با F_{int}^t جایگزین می‌شود. از روش اختلاف محدود مرکزی برای مشتقات زمانی شتاب و سرعت استفاده شده که معادله حرکت مطابق معادله (۳۲) می‌شود:

$$\dot{\delta}^{t+\Delta t/2} = \left(\frac{M}{\Delta t} + \frac{C}{2}\right)^{-1} [F_{\text{ext}}^t - F_{\text{int}}^t + \left(\frac{M}{\Delta t} + \frac{C}{2}\right)\dot{\delta}^{t-\Delta t/2}] \quad (32)$$

زمان t در اینجا به شمارنده تعداد تکرار حل بر می‌گردد. با فرض استهلاک C بصورت ضریبی از جرم، یعنی $C = \alpha_c M$ [۱۸]، سرعت جدید در هر مرحله زمانی از معادله (۳۳) حاصل خواهد شد:

$$\dot{\delta}^{t+\Delta t/2} = \frac{1}{1+C^*} \left((1-C^*)\dot{\delta}^{t-\Delta t/2} + \frac{\Delta t}{M} (F_{\text{ext}}^t - F_{\text{int}}^t) \right) \quad (33)$$

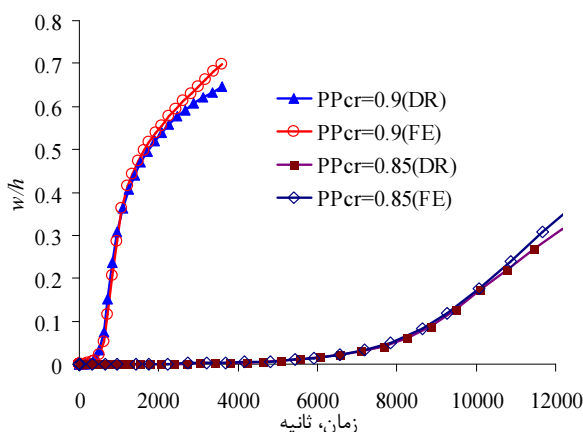
که $C^* = \alpha_c \Delta t/2$. از آنجا که ماتریس استهلاک و جرم قطری هستند معادلات از هم جدا شده و جابجایی‌ها در هر گام زمانی جدید با انتگرال‌گیری ساده بصورت قضیه گرشگورین [۱۹] از ماتریس سفتی المان محدود و با فرض $\Delta t = 1$ بدست آمده است. در تعیین ضریب استهلاک از روش استهلاک جنبشی، از تغییرات انرژی جنبشی برابر با مجموع مربعات مؤلفه‌های سرعت مربوط به هر درجه آزادی استفاده می‌شود. سازه بدون استهلاک به ارتعاش در آمده و اگر انرژی جنبشی بعد از m مرحله تکرار به حداکثر برسد ضریب استهلاک بحرانی α_c بصورت رابطه (۳۴) در نظر گرفته می‌شود:

این تغییرات به ازای اعمال بار PPcr (نسبت بار اعمالی به بار کماتش الاستیک) با مقادیر مختلف یعنی ۸۵ و ۹۰ درصد بار کماتش حاصل شده است. در این شکل‌ها زمان بحرانی کماتش با توجه به نقطه جداسدن منحنی خیز از محور زمان در نظر گرفته شده و در جدول ۳ آورده شده است. مطابق این جدول کاهش نقص اولیه در ورق تا ۱۰ برابر (از 10^{-5} تا 10^{-4}) باعث افزایش زمان بحرانی حدوداً ۲/۵ برابر در ورق با تکیه‌گاه ساده شده است. در صورتی که این کاهش نقص برای ورق با لبه‌های گیردار به ترتیب برای نسبت بار ۰/۹ و ۰/۸۵ زمان بحرانی را حدود ۲/۶ و ۳/۴ برابر افزایش داده است. در مقایسه ورق ساده و گیردار نیز مشخص می‌شود که شرایط تکیه‌گاهی گیردار ۳ تا ۴ برابر زمان بحرانی بیشتری دارد. در این شکل‌ها پاسخ‌های حاصل از مطالعه حاضر (DR) تطابق خوبی با نتایج FE (حاصل از کد انسیس) دارد.

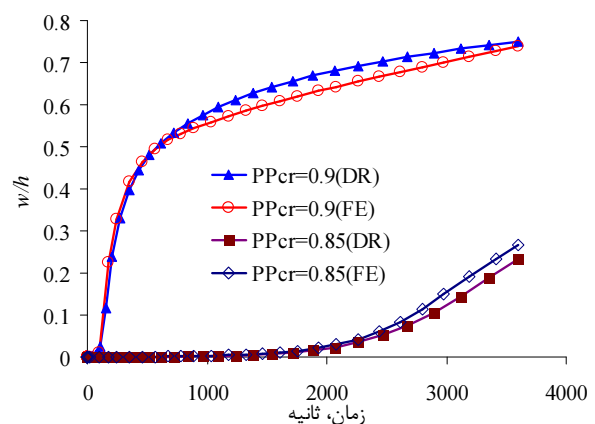
هندسه ورق تخت) شکل های ۲ و ۳ منحنی تغییر خیز ورق به ترتیب برای ورق با تکیه‌گاه ساده و گیردار را نشان می‌دهد.

جدول ۲ ضرایب پرونی پلیمر پلی متیل متاکریلیت [۲۱]

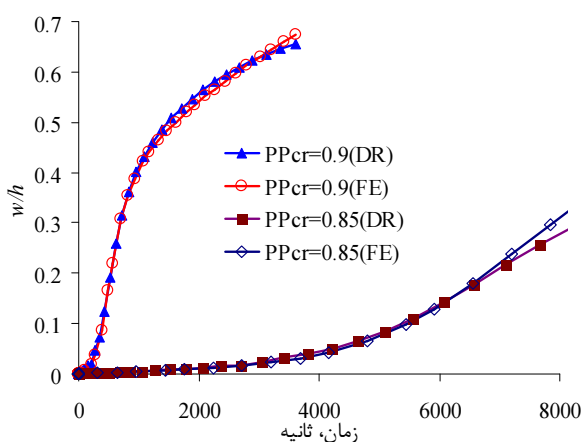
$D_n \times 10^6, \text{MPa}^{-1}$	$\lambda_n, \text{min}^{-1}$
نرمی های خزشی	زمان تاخیر
۲۳/۶۲۵۸	۱
۵/۶۶۰۲	10^{-1}
۱۴/۸۴۰۵	10^{-2}
۱۸/۸۸۴۸	10^{-3}
۲۸/۵۸۴۸	10^{-4}
۴۰/۰۵۶۹	10^{-5}
۶۰/۴۲۳۵	10^{-6}
۷۹/۶۴۷۷	10^{-7}
۱۶۲/۱۷۹۰	10^{-8}



الف- نقص اولیه 10^{-5} imp

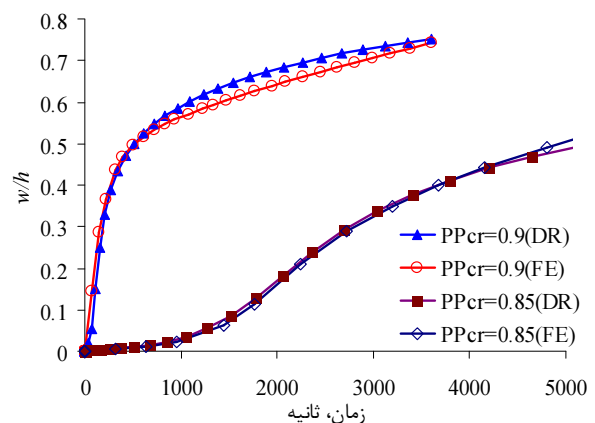


الف- نقص اولیه 10^{-5} imp



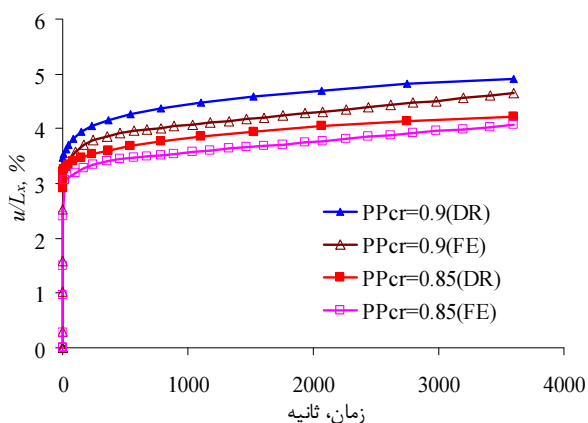
ب- نقص اولیه 10^{-4} imp

شکل ۳ منحنی خیز ورق با تکیه‌گاه گیردار

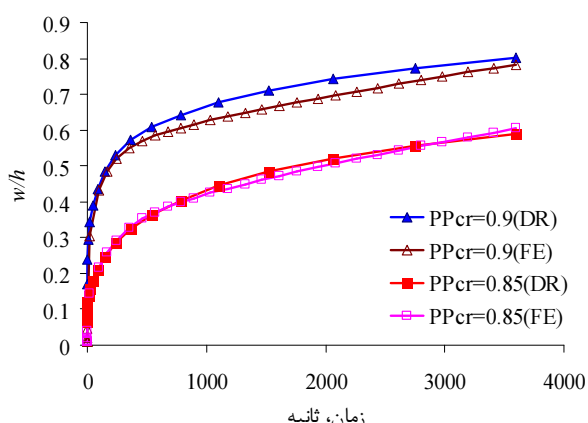


ب- نقص اولیه 10^{-4} imp

شکل ۲ منحنی خیز ورق با تکیه‌گاه ساده



الف- منحنی کاهش طول



ب- منحنی خیز

شکل ۵ ورق با تکیه‌گاه ساده و نقص اولیه $\text{imp} = 10^{-2}$

کمانش نیز از همان ابتدای بارگذاری بدون هیچ زمان بحرانی قابل مشاهده است. با افزایش نقص در شکل‌های ۵ و ۶ روند افزایش خیز وسط ورق شیب افزایشی برابری در دو نسبت بار اعمالی دارد. باز هم تغییر شکل زیاد ورق از ابتدای زمان بارگذاری اتفاق افتاده است.

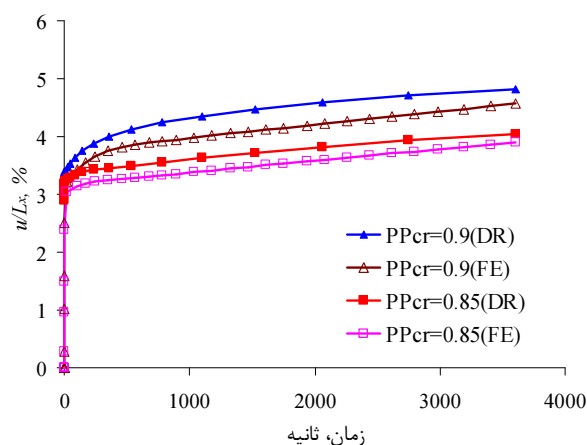
تفاوت جواب‌های DR و کد انسیس برای خیز وسط ورق در انتهای زمان بارگذاری مطابق این شکل‌ها خیلی کم بوده که حداکثر آن در شکل ۶- ب حدود ۰.۶٪ است. اختلاف پاسخ برای کاهش طول نسبت به خیز بیشتر است که حداکثر آن نیز در شکل ۶- الف و حدوداً برابر ۰.۸٪ مشاهده می‌شود.

در جدول ۴ مقادیر خیز حداکثر و کاهش طول حداکثر در پایان زمان بارگذاری یعنی ۳۶۰۰ ثانیه برای ورق با تکیه‌گاه ساده با هم مقایسه شده است. با افزایش نسبت بار از ۰.۸۵ به ۰.۹، در ورق با نقص 10^{-3} ، خیز ۱/۵۸ برابر شده است.

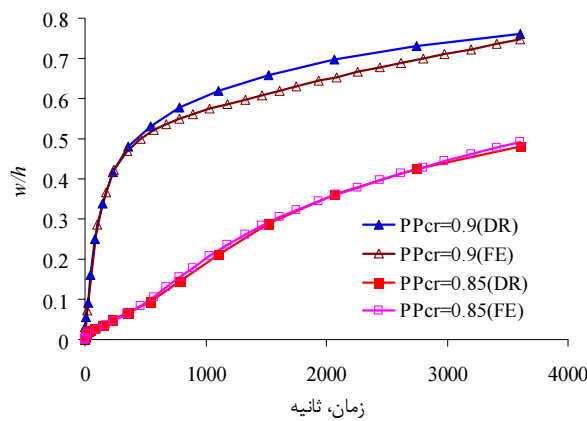
جدول ۳ زمان بحرانی کمانش برای ورق با تکیه‌گاه متفاوت

زمان بحرانی، ثانیه	PPcr	imp
CCCC (۶×۶)	SSSS (۸×۸)	
۴۰۰	۱۰۰	۰/۹
۵۰۰	۱۴۰۰	۰/۸۵
۱۵۰	۴۰	۰/۹
۱۵۰۰	۵۰۰	۰/۸۵

شکل‌های ۴ تا ۶ مربوط به تغییر درصد کاهش طول و افزایش خیز بدون بعد وسط ورق با تکیه‌گاه ساده در زمان بوده که به ترتیب برای نقص 10^{-3} ، 10^{-2} و 10^{-1} حاصل شده است. این تغییرات در طول ۳۶۰۰ ثانیه از اعمال بار ۰/۸۵ و ۰/۹ $\text{PPcr} =$ بدست آمده است. همان‌طور که در شکل ۴ نشان داده شده نزدیک زمان ۱۰۰ ثانیه، در بار اعمالی ۰/۹ افزایش خیز با شیب تندتری (حدود ۱۵ برابر) نسبت به بار ۰/۸۵ رخ می‌دهد. با این وجود کاهش طول روند یکسانی در این دو بار دارد.



الف- منحنی کاهش طول



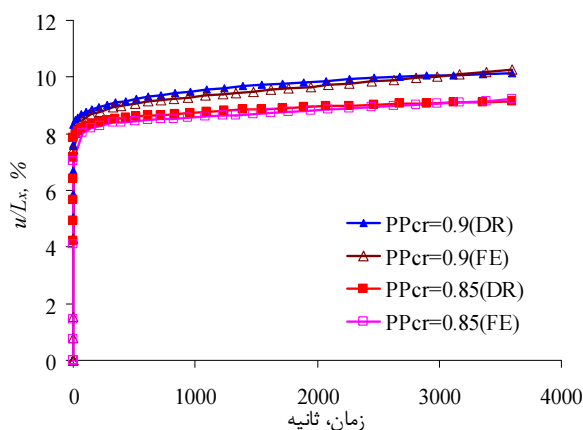
ب- منحنی خیز

شکل ۶ ورق با تکیه‌گاه ساده و نقص اولیه $\text{imp} = 10^{-3}$

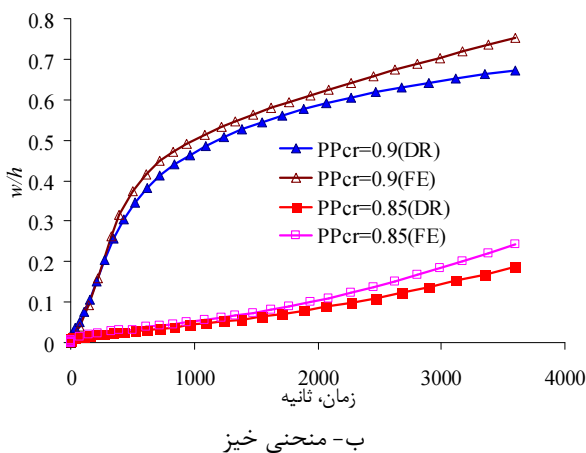
از طرف دیگر در مقایسه خیزها در نسبت بار $0/9$ نتیجه می‌شود که افزایش 100 برابری نقص از 10^{-3} به 10^{-1} خیز را $1/36$ برابر کرده است. این در حالی است که کاهش طول تنها $1/16$ برابر بوده است. پس افزایش نقص تأثیر قابل ملاحظه در (چند برابر شدن) پاسخ نهایی ندارد.

در شکل های ۷ تا ۹ نیز درصد تغییر کاهش طول و افزایش خیز بدون بعد وسط ورق با مقادیر نقص و بار مشابه قبل برای تکیه‌گاه گیردار ارائه شده است. در این شکل‌ها تفاوتی بین حل DR و حل انسیس در کاهش طول مشاهده نمی‌شود. نکته قابل توجه در شکل ۷- ب است که افزایش خیز در زمان 300 ثانیه برای نسبت بار $0/9$ تقریباً 13 برابر بار $0/85$ شده است.

در جدول ۵ مقادیر خیز حداکثر و کاهش طول حداکثر در پایان زمان بارگذاری برای ورق با تکیه‌گاه گیردار آمده است. با افزایش نسبت بار از $0/85$ به $0/9$ ، در ورق با نقص 10^{-3} ، خیز $3/53$ برابر و با نقص 10^{-2} و 10^{-1} به ترتیب $1/59$ و $1/16$ برابر است.

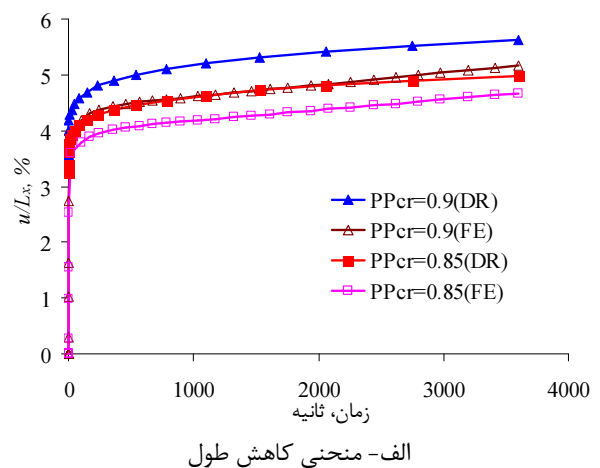


الف- منحنی کاهش طول

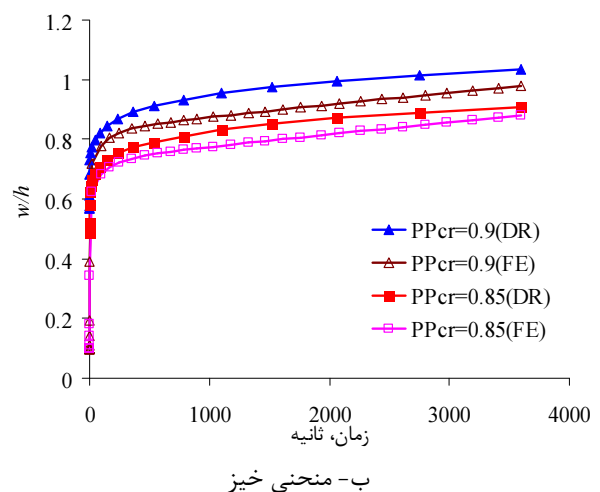


ب- منحنی خیز

شکل ۷ ورق با تکیه‌گاه گیردار و نقص اولیه 10^{-3} imp



الف- منحنی کاهش طول



ب- منحنی خیز

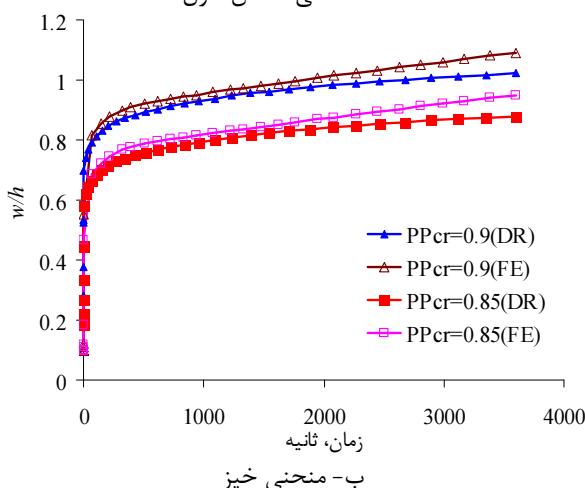
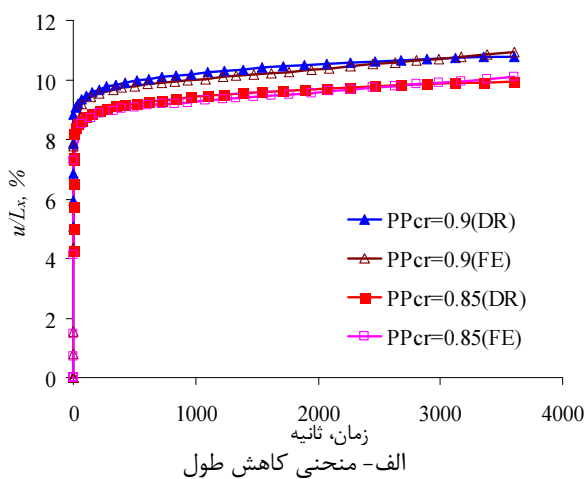
شکل ۶ ورق با تکیه‌گاه ساده و نقص اولیه 10^{-1} imp

جدول ۴ خیز حداکثر و کاهش طول حداکثر در ورق با شرایط تکیه‌گاه ساده SSSS

$u/L_x, \%$	w/h	PPcr	imp
$10/15$	$0/67$	$0/9$	10^{-3}
$9/22$	$0/19$	$0/85$	10^{-3}
$10/36$	$0/73$	$0/9$	10^{-2}
$9/46$	$0/46$	$0/85$	10^{-2}
$10/78$	$1/02$	$0/9$	10^{-1}
$10/09$	$0/88$	$0/85$	10^{-1}

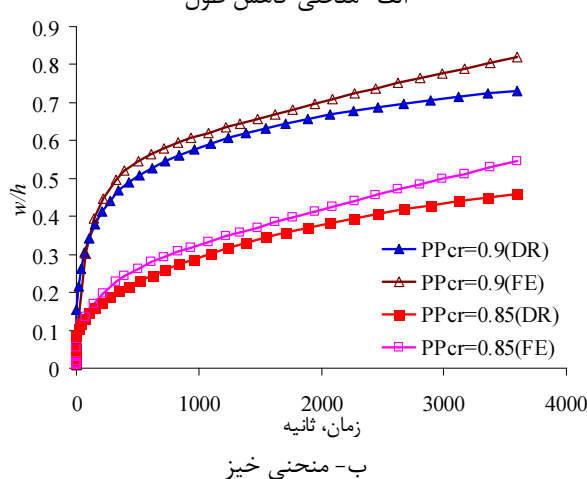
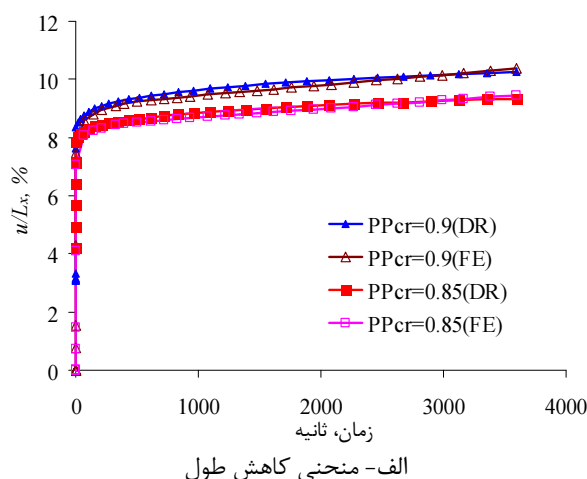
این افزایش با نقص 10^{-2} و 10^{-1} به ترتیب $1/36$ و $1/14$ برابر خواهد شد. یعنی با وجود نقص بیشتر افزایش بار افزایش خیز کمتری را موجب شده است. در مقابل مطابق جدول ۴ کاهش طول ورق در این نقص‌ها با افزایش بار به تقریباً ثابت با مقدار متوسط $1/15$ برابر بوده است.

افزایش ۱۰۰ برابری نقص از 10^{-3} به 10^{-1} خیز را $1/52$ برابر کرده است. در حالی که کاهش طول تنها $1/06$ برابر بوده است. پس افزایش نقص در ورق با تکیه گاه گیردار نیز باعث تأثیر قابل ملاحظه در پاسخ نهایی نشده است.



شکل ۹ ورق با تکیه گاه گیردار و نقص اولیه 10^{-1}

مشابه ورق SSSS با وجود نقص بیشتر، افزایش بار افزایش خیز کمتری را موجب شده است. کاهش طول ورق در این نقص ها مطابق جدول ۵ با افزایش بار به نسبت تقریباً ثابت با مقدار متوسط $1/1$ برابر بوده است.



شکل ۸ ورق با تکیه گاه گیردار و نقص اولیه 10^{-2}

۶- نتیجه گیری

با فرض ماده ویسکوالاستیک برای جنس ورق، رفتار تحت بار فشاری داخل صفحه بررسی شد. به منظور تعیین زمان ناپایداری ورق و نیز پاسخ بعد از آن از معادلات ورق میندلین با غیرخطی بودن هندسی استفاده شد. برای حل معادلات نیز روش صریح در المان محدود فرمول بندی و پیاده سازی شد. نتایج نشان داد که حتی در بارهای فشاری کمتر و نزدیک به بار بحرانی کماتش الاستیک، رفتار ورق ویسکوالاستیک به سمت ناپایدار شدن رفته و عملاً در زمان های بخصوصی که از آن به

جدول ۵ خیز حداکثر و کاهش طول حداکثر در ورق با شرایط تکیه گاه گیردار CCCC

$u/L_x, \%$	w/h	PPcr	imp
۴/۸۲	۰/۷۶	۰/۹	10^{-3}
۴/۰۴	۰/۴۸	۰/۸۵	
۴/۹۱	۰/۸۰	۰/۹	10^{-2}
۴/۲۳	۰/۵۹	۰/۸۵	
۵/۶۱	۱/۰۳	۰/۹	10^{-1}
۴/۹۸	۰/۹۰	۰/۸۵	

از مقایسه خیزها در نسبت بار $0/9$ نتیجه می شود که

- [9] Falahatgar S.R., Salehi M., "Nonlinear viscoelastic response of unidirectional polymeric laminated composite plates under bending loads", *Applied Composite Materials*, Vol. 18, No. 6, 2011, pp. 471-483
- [10] Beeten J., *Creep Mechanics*, Berlin, Springer-Verlag, 2002, pp. 195-199.
- [11] Haj-Ali R.M., Muliana A.H., "Numerical finite element formulation of the Schapery nonlinear viscoelastic material model", *International Journal of Numerical Method in Engineering*, Vol. 59, No. 1, 2004, pp. 25-45.
- [12] Henriksen M., "Nonlinear viscoelastic stress analysis- A finite element approach", *Computers and Structures*, Vol. 18, No. 1, 1984, pp. 133-139.
- [13] Reddy J.N., *Mechanics of laminated Composite plates and shells*, New York, CRC press, 2004. pp. 132-134.
- [14] Zienkiewicz O.C., Taylor R.L., *The Finite Element Method, volume 2: solid mechanics*. 5th Ed., Oxford, Butterworth Heinemann, 2000, pp 4-6.
- [15] Pica A., Wood R.D., Hinton E., "Finite element analysis of geometrically nonlinear plate behaviour using a mindlin formulation", *Computers and Structures*, Vol. 11, No. 3, 1980, pp. 203-215.
- [16] Pica A., Hinton E., "Transient and pseudo-transient analysis of Mindlin plates", *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, Vol. 15, No. 1, 1980, pp. 189-208.
- [17] Underwood P., Dynamic relaxation, in: Belytschko T., Hughes T.J.R., eds., *Computational Methods for Transient Dynamic Analysis*, Amsterdam, North Holland, 1983, pp. 246-265.
- [18] Khante S.N., Rode V., Kant T., "Nonlinear transient dynamic response of damped plates using a higher order shear deformation theory", *Nonlinear Dynamics*, Vol. 47, No. 4, 2007, pp. 389-403.
- [19] Suli E., Mayers D.F., *An Introduction to Numerical Analysis*, London, Cambridge University Press, 2003, pp. 145-147.
- [20] Decolon C., *Analysis of Composite Structures*, London, Hermes Penton Science, 2002, pp. 271.
- [21] Lai J., Bakker A., "3-D Schapery representation for nonlinear viscoelasticity and finite element implementation", *Computational Mechanics*, Vol. 18, No. 3, 1996, pp. 182-191.
- [22] ANSYS documentation, Swanson Analysis Systems, Inc., Houston, PA., 2002.

زمان بحرانی یاد می‌شود ناپایداری رخ خواهد داد. افزایش نقص نیز باعث تأثیر قابل ملاحظه در پاسخ نهایی نشده است.

هدف اصلی از کار حاضر ارائه فرمولاسیون ورق ویسکوالاستیک و انجام حل آن با روش المان محدود به طریقه صریح بوده و از این جهت مقایسه با حل ضمنی انسیس بیشتر از جنبه رفتار ورق در زمان بود که به خوبی تطابق در نتایج مشهود است. با توجه به روش حل، گسترش کار به تحلیل ورق غیرخطی با ماده ویسکوالاستیک غیرخطی که در کدهای تجاری مرسوم موجود نیست نیز با فرمولاسیون ارائه شده امکان پذیر خواهد بود.

۷- مراجع

- [1] Deleeuw S.L., "Circular viscoelastic plates subjected to in- plane loads", *AIAA Journal*, Vol. 9, No. 5, 1971, pp. 931-937.
- [2] Minahen T.M., Knauss W.C., "Creep buckling of viscoelastic structures", *International Journal of Solids and Structures*, Vol. 30, No. 8, 1993, pp. 1057-1092.
- [3] Cederbaum G., Touati D., "Postbuckling analysis of imperfect non-linear viscoelastic cylindrical panels", *International Journal of Non-Linear Mechanics*, Vol. 37, No. 4-5, 2002, pp. 757-762.
- [4] Muliana A.H., Haj-Ali R.M., "Analysis for creep behavior and collapse of thick-section composite structures", *Composite Structures*, Vol. 73, No. 3, 2006, pp. 331-341.
- [5] Rushton K.R., "Large deflexion of plates with initial curvature", *International Journal of Mechanical Sciences*, Vol. 12, No. 12, 1970, pp. 1037-1051.
- [6] Ramesh G., Krishnamoorthy C.S., "Geometrically non-linear analysis of plates and shallow shells by dynamic relaxation", *Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering*, Vol. 123, No. 1-4, 1995, pp. 15-32.
- [7] Lee K.S., Han S.E., Park T., "A simple explicit arc-length method using the dynamic relaxation method with kinetic damping", *Computers and Structures*, Vol. 89, No. 1-2, 2011, pp. 216-233.
- [8] Falahatgar S.R., Salehi M., "Dynamic Relaxation Nonlinear Viscoelastic Analysis of Annular Sector Composite Plate", *Journal of Composite Materials*, Vol. 43, No. 3, 2009, pp. 257 - 275.