

## Математическое моделирование влияния трения на несущую способность армированного грунта

В. Е. Быховцев

Повышение несущей способности грунтов посредством их армирования в строительной практике применяется давно. Методы и технологии армирования неоднозначны. В настоящей работе строится математическая модель взаимодействия материала армирующих элементов с грунтовым основанием и исследуется эффективность этого взаимодействия.

В качестве армирующего элемента будем рассматривать одномерный стержень. Прямую, соединяющую центры тяжести поперечных сечений стержня, примем за ось  $x$ , начало координат поместим в центре стержня, ось  $z$  направим вниз. Концы стержней закреплены. Под действием внешней нагрузки прогиб армирующего стержня происходит в одной плоскости. Учитывая сложность структуры и свойств исследуемой системы, её математическую модель целесообразно строить на основе энергетических принципов [2,3]. Полная энергия деформируемой системы равна

$$\Pi = \mathcal{E}_{гр} + \mathcal{E}_{аи} + \mathcal{E}_{ар} + \mathcal{E}_{тр} - A, \quad (1)$$

$$A = \{U\}^T \{P\}, \quad (2)$$

$\mathcal{E}_{гр}$ ,  $\mathcal{E}_{аи}$ ,  $\mathcal{E}_{ар}$ ,  $\mathcal{E}_{тр}$  – потенциальная энергия деформации грунта, арматуры при изгибе, растяжении и энергия трения арматуры о грунт,  
 $A$  – работа внешних сил,  
 $\{U\} = \{u, v, w\}$  – вектор перемещений,  
 $\{P\}$  – вектор внешних сил.

На основании принципа стационарности полной энергии деформируемой системы

$$\frac{\partial \Pi}{\partial \{U\}} = 0,$$

или, учитывая (1) и (2)

$$\frac{\partial \mathcal{E}_{гр}}{\partial \{U\}} + \frac{\partial \mathcal{E}_{аи}}{\partial \{U\}} + \frac{\partial \mathcal{E}_{ар}}{\partial \{U\}} + \frac{\partial \mathcal{E}_{тр}}{\partial \{U\}} = \{P\}.$$

Энергию трения стержня с грунтом вычислим в соответствии с законом Кулона, который для несвязных и связных грунтов имеет вид (3) и (4):

$$\tau = \sigma \cdot \operatorname{tg} \varphi, \quad (3)$$

$$\tau = c + \sigma \cdot \operatorname{tg} \varphi, \quad (4)$$

где  $\tau$  – напряжение сдвига;  
 $\sigma$  – нормальное напряжение;  
 $\varphi$  – угол внутреннего трения грунта;  
 $c$  – сцепление грунта.

Для поставленной задачи при выбранной ориентации системы координат  $\sigma = \sigma_z$  и, согласно [5], можно принять

$$c = \sigma_x / 2. \quad (5)$$

Для рассматриваемого случая на контактной поверхности  $\varepsilon_y = \varepsilon_z = 0$ . При этом условии из физических уравнений следует

$$\sigma_x = \frac{E_{zp}}{1-\mu^2} \varepsilon_x, \quad (6)$$

$$\sigma_z = \frac{\mu E_{zp}}{1-\mu^2} \varepsilon_x, \quad (7)$$

$\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z$  – нормальные составляющие вектора напряжений,

$\varepsilon_x, \varepsilon_y, \varepsilon_z$  – нормальные составляющие вектора деформаций,

$E_{zp}, \mu$  – модуль деформации грунта и коэффициент Пуассона.

Подставив соотношения (5–7) в (3) и (4), получим

$$\tau = \sigma \cdot \operatorname{tg} \varphi = \frac{\mu \operatorname{tg} \varphi E_{zp}}{1-\mu^2} \varepsilon_x, \quad (8)$$

$$\tau = c + \sigma \cdot \operatorname{tg} \varphi = \frac{(1+2\mu \operatorname{tg} \varphi) E_{zp}}{2(1-\mu^2)} \varepsilon_x. \quad (9)$$

Выражения (8) и (9) можно объединить следующим образом

$$\tau = \frac{(ks + 2\mu \operatorname{tg} \varphi) E_{zp}}{2(1-\mu^2)} \varepsilon_x, \quad (10)$$

где  $ks$  – коэффициент связности,

$ks = 0$  – несвязный грунт,  $ks = 1$  – связный грунт.

Сила трения равна

$$F = \int_S \tau ds = L \int_0^a \tau dx, \quad (11)$$

где  $L$  – периметр поперечного сечения стержня.

Энергия трения определится выражением

$$\mathcal{E}_{\text{тр}} = \frac{1}{2} \int_0^a F^T \varepsilon_x dx = \frac{L}{2} \iint_S \tau^T \varepsilon_x dx dx. \quad (12)$$

Подставим в (12) выражение (10)

$$\mathcal{E}_{\text{тр}} = \frac{L}{2} \cdot \frac{ks + 2\mu \operatorname{tg} \varphi}{2(1-\mu^2)} E_{zp} \cdot \iint_S \varepsilon^T \varepsilon_x dx dx. \quad (13)$$

Для линейно-упругого стержня его растяжение может быть представлено линейной функцией

$$U = \alpha_1 + \alpha_2 x. \quad (14)$$

Рассматривая элемент дискретизации стержня с двумя узлами  $i, j$  на его концах, значения коэффициентов в (14) определим через узловые перемещения  $U_i, U_j$ , в итоге получим

$$U = \frac{1}{a} [(x_j - x)U_i + (x - x_i)U_j], \quad (15)$$

где  $a$  – длина единичного элемента стержня.

Для рассматриваемого случая

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{1}{a} (-U_i + U_j) = \frac{1}{a} \begin{bmatrix} -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} U_i \\ U_j \end{Bmatrix}. \quad (16)$$

В (13) подставим (16), проинтегрируем полученное выражение по  $\{U\}$  и получим

$$\frac{\partial \mathcal{E}_{TP}}{\partial \{U\}} = \frac{(ks + 4\mu \operatorname{tg} \varphi) S E_{sp}}{2(1 - \mu^2)a} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \{U\},$$

где  $S$  – площадь боковой поверхности стержня.

Следовательно, матрица жёсткости при трении будет равна

$$[K_{TP}] = \frac{(ks + 2\mu \operatorname{tg} \varphi) S E_{sp}}{2(1 - \mu^2)a} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad (17)$$

Энергия растяжения значительно превосходит энергию прогиба [1]. Сравним энергию растяжения армирующего элемента с энергией трения его с грунтом.

Матрица жёсткости армирующего элемента при растяжении будет равна:

$$[K_{sp}] = \frac{t F E_c}{a} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad (18)$$

где

$$t = \frac{1 - \mu}{(1 + \mu)(1 - 2\mu)},$$

$t$  – коэффициент вида деформации;

$F$  – площадь поперечного сечения армирующего элемента;

$E_c$  – модуль деформации армирующего материала.

Полученные выражения матриц жёсткости позволяют сравнить энергоёмкость каждого из деформационных процессов. Отношение этих матриц равно

$$m = \frac{(ks + 2\mu \operatorname{tg} \varphi) S E_{sp}}{2t(1 - \mu^2) F E_c}. \quad (19)$$

Численное значение величин в выражении (19) показывает, что энергия трения примерно в десять раз превосходит энергию растяжения, которая в свою очередь, значительно превосходит энергию изгиба. Отсюда следует, что энергия трения, иначе сила сцепления армирующего материала с грунтом, имеет определяющее значение при расчёте и устройстве армированных грунтовых оснований фундаментов. Кроме того, из этого сравнения следует, что в каче-

стве армирующего материала может быть использован нежесткий материал, имеющий хорошее сцепление с грунтом и с физико-механическими характеристиками в 4 ÷ 5 раз превосходящими соответствующие характеристики армируемого грунта, например, дартит. Как показали результаты компьютерного моделирования и соответствующие экспериментальные исследования, несущая способность армированных грунтовых оснований возрастает в 1,5 – 2 раза [4]. Таким образом, армирование грунтовых оснований позволит иметь определённый экономический эффект и этим самым снизить стоимость возводимых строительных объектов на территориях, содержащих грунтовые слои пониженной несущей способности.

### Abstract

The author offers a mathematical model of interaction of a material of the reinforced elements with a ground foundation and investigates effectiveness of this interaction.

### Литература

1. Быховцев В.Е. Компактный алгоритм построения матрицы жесткости в методе конечных элементов. – Изд. АН БССР, серия физ.-мат., №1, Наука, 1983, с.34-37.
2. Зенкевич О. Метод конечных элементов в технике. – М.: Мир, 1975. – 540с.
3. Партон В.З., Перлин П.И. Методы математической теории упругости. – М.: Наука, 1981. – 688 с.
4. Сеськов В.Е., Быховцев В.Е., Феофилов Ю.В. Рекомендации по армированию песчаных намывных и насыпных оснований // Госстрой БССР, НИИС, Мн. – 1984. – 12 с.
5. Цытович Н.А. Механика грунтов. – М: Стройиздат, 1963. – 542 с.

Гомельский государственный  
университет имени Ф. Скорины

Поступило 12.04.04