

일반적층배열 평판에 대한 유한요소 후처리기법

Finite Element Postprocess Method for Composite Plate with General Layups

최연진*, 조맹호 (인하대학교)

1. 서론

복합재 적층구조물의 해석시 일차전단변형이론은 전체거동을 예측하기에 적합하다. 그러나 두께 방향을 통한 보다 정확한 응력해석을 위해서는 보다 세련된 모델링이 요구된다. 단순화된 고차이론[1-4] 중 Cho 와 Parmerter[4-5]에 의해 개발된 효율적 인 고차이론(EHOPT)은 응력과 변형에 대한 정확한 예측이 가능하나 이를 유한요소로 구현하였을 때[6] 처짐에 대한 C1 형상함수의 도입이 필요하며 강성 행렬이 매우 복잡하다. 이를 우회하기 위한 방법으로 EHOPT의 변위장을 후처리기로 이용하고 일차 전단변형이론(FOPT)의 해만을 필요로 하는 후처리 기법이 제안되었다. 이러한 후처리기법은 대칭 직교 평판[7]과 편[8]에 대해 개발되었는데 계산과정은 크게 두가지로 구성된다. 첫째, 두 이론의 전단에너지의 등가를 이용하여 FOPT와 EHOPT의 전단변형률 사이의 관계식을 구한다. 둘째, 후처리기로 쓰이는 EHOPT의 변위장을 이용하여 FOPT로부터 변형과 응력을 구한다. 본 연구의 목적은 앞서 제안된 직교대칭 적층판에서의 후처리기법을 확장하여 일반적인 적층배열의 경우에 후처리기법을 유한요소 기법안에서 적용하는데 있다.

2. 후처리기로 사용된 변위장

2.1 1차전단변형이론(FOPT)

1차전단변형이론의 변위장은 아래와 같다.

$$u_\alpha = u_\alpha^o + \psi_\alpha z, \quad u_3 = w(x_1, x_2) \quad (1)$$

여기서 u_α^o 와 w 는 각각 면내변위와 기준면에서의 처짐을 나타내며 ψ_α 는 기준면에서의 회전각을 나타낸다. 또한 변형률-변위관계식으로부터 횡방향 전단 변형률은 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$\gamma_{3\alpha} = \frac{\partial u_\alpha}{\partial z} + \frac{\partial u_3}{\partial x_\alpha} = \psi_\alpha + w_{,\alpha} = \varphi_\alpha \quad (2)$$

2.2 효율적 고차이론(Efficient Higher Order Plate Theory)

아랫면을 기준면으로 하는 효율적 고차이론의 변위장은 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$\begin{aligned} u_\alpha &= u_\alpha^o + \psi_\alpha z + \xi_\alpha z^2 + \phi_\alpha z^3 \\ &+ \sum_{k=1}^{N-1} S_\alpha^k \{(z - z_k)H(z - z_k)\} \\ u_3 &= w(x_1, x_2) \end{aligned} \quad (3)$$

여기서 N 은 적층판의 개수이며, $H(z - z_k)$ 는 단위계단함수(Heaviside unit step function)이다. 위 아래면에서 횡전단응력의 경계조건과 ($\sigma_{3\alpha}|_{z=0,h} = 0$) 층간 횡전단응력의 연속조건을 ($\sigma_{3\alpha}|_{z=z_k+} = \sigma_{3\alpha}|_{z=z_k-}$) 부과하면 다음과 같은 관계식을 얻을 수 있다.

$$\begin{aligned} \psi_\alpha &= -w_{,\alpha}, \quad \xi_\alpha = -\frac{3h}{2}\phi_\alpha - \frac{1}{2h} \sum_{k=1}^{N-1} S_\alpha^k \\ S_\alpha^k &= a_{\alpha\gamma}^k \phi_\gamma \end{aligned} \quad (4)$$

여기서 $a_{\alpha\gamma}^k$ 는 적층판의 재질특성과 층의 두께의 합으로 결정되는 계수이다. 따라서 고차이론의 면내 변위장은 식(4)를 식(3)에 대입하여 얻을 수 있다.

$$\begin{aligned} u_\alpha &= u_\alpha^o - zw_{,\alpha} + (z^3 - \frac{3h}{2}z^2)\phi_\alpha \\ &+ \sum_{k=1}^{N-1} a_{\alpha\gamma}^k \phi_\gamma \left[-\frac{z^2}{2h} + \{(z - z_k)H(z - z_k)\} \right] \end{aligned} \quad (5)$$

또한, EHOPT의 횡전단 변형률은 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \gamma_{3\alpha} &= \frac{\partial u_\alpha}{\partial z} + \frac{\partial u_3}{\partial x_\alpha} \\ &= 3(z^2 - hz)\phi_\alpha + \sum_{k=1}^{N-1} a_{\alpha\gamma}^k \phi_\gamma \left\{ -\frac{z}{h} + H(z - z_k) \right\} \end{aligned} \quad (6)$$

3. 회전각 변위 비교법

FOPT와 EHOPT의 횡방향 전단변형률은 각각 φ_α 와 ϕ_α 로 나타낼 수 있다. 두 이론의 횡전단 변형 에너지의 등가를 가정하면 EHOPT의 회전각 변위 ϕ_α 는 FOPT의 회전각 변위 φ_α 로 표현할 수 있다. 그러나 두 이론의 전단에너지의 등가를 적용할 때 전단에너지의 연성관계(그림 1-2)로 인하여 두 이론의 회전각 변위의 대응이 명확히 이루어지지 않는다. 이를 해결하기 위해 EHOPT의 연계항인 \tilde{Q}_{45} 를 제거하는 좌표변환을 수행하였다. 주축의 방향은 전 단강성을 과 총의 두께로 표시할 수 있다. EHOPT의 횡전단에너지지는 다음과 같다.

$$U_{\text{shear}}^{\text{EHOPT}} = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} \begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix}^T \begin{bmatrix} \tilde{Q}_{55}^k & \tilde{Q}_{45}^k \\ \tilde{Q}_{45}^k & \tilde{Q}_{44}^k \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix} dz \quad (7)$$

연계항이 제거된 EHOPT의 전단변형에너지지는 회전 각 변위의 좌표변환식을 이용하여 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\begin{aligned} U_c^{\text{EHOPT}} &= \int_0^h \{ \tilde{Q}_{55}^* \phi_1^2 + \tilde{Q}_{45}^* \phi_1 \phi_2 + \tilde{Q}_{44}^* \phi_2^2 \} dz \\ &= A_{55}^* \phi_1^2 + A_{45}^* \phi_1 \phi_2 + A_{44}^* \phi_2^2 \end{aligned} \quad (8)$$

여기서

$$\begin{Bmatrix} \phi_1 \\ \phi_2 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \end{Bmatrix}$$

$$(A_{44}^*, A_{45}^*, A_{55}^*) = \int_0^h (\tilde{Q}_{44}, \tilde{Q}_{45}, \tilde{Q}_{55}) dz$$

또한, 주축의 방향(β)은 $A_{45}^* = 0$ 인 조건에 의해 구해진다.

$$\beta = \frac{1}{2} \tan^{-1}(\frac{2A}{B}) \quad (9)$$

FOPT의 보다 정확한 해석을 위해서 전단수정계수가 도입되는데 k_1 과 k_2 만을 사용한다면[9-11] 두 이론의 주축의 방향이 일치하지 않으므로 전단에너지 대응이 명확히 이루어지지 않는다. 이에 본 연구에서는 두 이론의 주축의 방향이 같아지도록 하기위해 k_3 를 비대각항에 넣어 전단에너지 대응이 명확히 이루어지도록 하였다.

$$U_c^{\text{FOPT}} = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N \int_{z_k}^{z_{k+1}} \begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix}^T \begin{bmatrix} k_1 \tilde{Q}_{55}^k & k_3 \tilde{Q}_{45}^k \\ k_3 \tilde{Q}_{45}^k & k_2 \tilde{Q}_{44}^k \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix} dz \quad (10)$$

$$\begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \gamma_{13}^f \\ \gamma_{23}^f \end{Bmatrix} \quad (11)$$

전단수정계수 k_3 는 k_1, k_2 그리고 EHOPT의 주축의 방향(β)으로 나타낼 수 있다.

$$k_3 = \frac{k_1 \tilde{A}_{55} - k_2 \tilde{A}_{44}}{2 \tilde{A}_{45}} \tan 2\beta \quad (12)$$

전단수정계수 k_1 과 k_2 는 일차이론의 평형방정식으로부터 얻은 전단에너지와 구성방정식으로부터 얻어진 전단에너지의 등가를 이용하여 구할 수 있는데 이 가정으로부터 EHOPT의 회전각 변위를 FOPT의 회전각 변위로 명확히 표현할 수 있다.

$$U_c^{\text{FOPT}} = U_c^{\text{EHOPT}} \quad (13)$$

$\varphi_\alpha^{\text{EHOPT}}$ 는 선형계수 $C_{\alpha\beta}$ 와 일차이론의 회전각 변위 $\varphi_\alpha^{\text{FOPT}}$ 의 항으로 나타낼 수 있다.

$$\phi_\alpha^{\text{EHOPT}} = C_{\alpha\beta} \varphi_\alpha^{\text{FOPT}} \quad (14)$$

4. 면내 인장 관계식

EHOPT의 기준면은 FOPT의 기준면과 다르기 때문에 EHOPT의 면내 변위 u_α^o 를 보정해 주어야 한다. EHOPT의 면내인장 u_α^o 는 FOPT의 면내변위를 두께방향으로 적분한 것에서 EHOPT의 warping부분을 제거해서 얻을 수 있다(그림 3). 일반적 층배열의 경우, EHOPT의 면내 변위장은 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$\begin{aligned} u_1 &= u_{11}^o - w_{11} z + (z^3 - \frac{3h}{2} z^2) \phi_1 \\ &+ \sum_{k=1}^{N-1} a_{11}^k \left\{ -\frac{z^2}{2h} + (z - z_k) H(z - z_k) \right\} \phi_1 \\ &+ u_{12}^o + \sum_{k=1}^{N-1} a_{12}^k \left\{ -\frac{z^2}{2h} + (z - z_k) H(z - z_k) \right\} \phi_2 \end{aligned} \quad (15)$$

또는 간단하게 다음과 같이 두 부분으로 나누어 표시할 수 있다.

$$\begin{aligned} u_1 &= \frac{u_{11}^o - w_{11} z + F_{11}(z) \phi_1 + u_{12}^o + F_{12}(z) \phi_2}{u_{11}^{\text{EHOPT}} + u_{12}^{\text{EHOPT}}} \end{aligned} \quad (16)$$

또한 이에 대응하는 FOPT의 면내변위도 다음과 같아 쓸 수 있다.

$$u_1 = \psi_1 z + u_1^o = u_{11}^{\text{FOPT}} + u_{12}^{\text{FOPT}} \quad (17)$$

두 이론의 면내변위의 대응관계는 다음과 같다.

$$\int_0^h u_{\alpha\beta}^{EHOPT} dz = \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} u_{\alpha\beta}^{FOPT} dz \quad (18)$$

식(18)로부터 u_{11}^{EHOPT} 는 다음과 같이 구할 수 있다.

$$u_{11}^{EHOPT} = \frac{1}{h} \left\{ \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \psi_1^{FOPT} z dz + \int_0^h (w_1^{EHOPT} z - F_{11}(z) \phi_1^{EHOPT}) dz \right\} \quad (19)$$

위와 같은 과정으로부터 계산된 u_{11}^o 와 u_{12}^o 를 이용하여 면내 변위를 구성할 수 있으나 이렇게 구성된 면내 변위는 평판의 윗면과 아래면에서 횡전단 응력이 없다는 조건을 만족하지 못한다. 따라서 면내 평형방정식을 이용하여(그림 4) u_{12}^o 와 u_{21}^o 를 보정해 주어야 한다. 면내 평형방정식은 다음과 같다.

$$N_{1,1} + N_{12,2} = 0, \quad N_{12,1} + N_{2,2} = 0 \quad (20)$$

면내 평형방정식에 의하여 u_{12}^o 와 u_{21}^o 는 $C_1^o u_{12}^o$ 와 $C_2^o u_{21}^o$ 로 개선된다. 여기서 C_1^o 와 C_2^o 는 식(20)을 만족시키는 조건으로 구해지는 선형계수이다.

5. 유한요소의 정식화

FOPT의 유한요소 정식화를 위해 각각의 변수들을 절점변위와 형상함수로 나타내었다.

$$(u_{\alpha}^o, \psi_{\alpha}, w) = \sum_{i=1}^n (N_i u_{\alpha i}^o, N_i \psi_{\alpha i}, N_i w_i) \quad (21)$$

여기서 n 은 요소에서의 절점의 개수이며 N_i 는 i 번째 노드의 형상함수이다. 본 연구에서는 9절점등매개요소를 사용하여 FOPT의 해를 구하였다. 본 후처리기법에서의 횡전단응력은 평형방정식을 이용하여 정확하게 계산된다. 그러나 평형방정식을 이용할 경우에 처짐(w)에 관한 고차미분값의 계산이 필요하게 된다. 이것이 후처리기법을 유한요소법에 적용하는 것을 어렵게 만든다. 본 연구에서는 요소의 중앙에서 계산된 2차미분값들의 차이를 이용하여 3차미분값을 계산하였다.

6. 수치예와 결과

본 연구에서는 탄성해(–)와[12] 후처리기법을 통해 나온 해(––)를 비교하고, 본 방법의 성능을 평가하기 위해 다음과 같은 2가지 경우의 문제를 고려한다.

Case 1 : [-30/30/-30/30] 정사각평판

Case 2 : [-45/45/-45/45] 정사각평판

두께비는 모두 4이며 재질상수는 다음과 같다.

$$E_1 = 25 \times 10^6 \text{ psi}, \quad E_2 = E_3 = 10^6 \text{ psi}$$

$$G_{12} = G_{13} = 0.5 \times 10^6 \text{ psi}$$

$$G_{23} = 0.2 \times 10^6 \text{ psi}, \quad \nu_{12} = \nu_{13} = \nu_{23} = 0.25$$

평판의 하중 및 경계조건은 그림 5에 나타내었다. 다른 여러이론과 비교하기 위하여 구해진 결과는 다음과 같이 무차원화 하였다.

$$\begin{aligned} (\bar{\sigma}_{xx}, \bar{\sigma}_{yy}, \bar{\sigma}_{xy}) &= \frac{h^2}{q_o a^2} (\sigma_{xx}, \sigma_{yy}, \sigma_{xy}) \\ (\bar{\sigma}_{yz}, \bar{\sigma}_{xz}) &= \frac{h}{q_o a} (\sigma_{yz}, \sigma_{xz}) \\ (\bar{u}, \bar{v}) &= \frac{E_2 h^2}{q_o a^3} (u, v) \\ \bar{w} &= \frac{100 \times E_2 h^3}{q_o a^4} w \end{aligned} \quad (22)$$

12 × 12 균일매쉬가 사용되었으며 전단수정계수를 구하기 위하여 반복적인 계산방법이 사용되었다. Case 1과 2의 응력 해석 결과를 그림 6-10에서 탄성해와 비교하였다. 일차전단변형이론에 기초한 등매개 9절점 유한요소의 결과로부터 고차이론의 정확도를 거의 회복하는 변위장과 응력장을 구성할 수 있었고 해석 결과는 3차원 탄성해와 비교하여 상당히 정확함을 알 수 있다.

7. 결론

본 연구에서는 효율적 고차이론을 후처리기로 이용한 후처리기법의 해석해와 수치해를 통해서 면내변위, 면내응력, 그리고 횡방향 전단응력을 개선할 수 있음을 보였다. 또한 유한요소 정식화가 쉬운 등매개요소에 후처리기법을 적용하였고 평형방정식의 적분시 필요한 고차미분값을 2차미분값의 차이를 이용하여 계산하였다. 본 후처리기법을 유한요소에 적용하였을 때 탄성해와 비교할 만한 좋은 결과를 얻음을 알 수 있었다.

참고문헌

- [1] Reddy, J.N., "A Simple Higher-Order Theory for Laminated Composite Plates", *Journal of Applied Mechanics*, Vol. 51, No. 4, 1984, pp. 745-752.

- [2] Di Sciuva, M., "Bending Vibration and Buckling of Simply Supported Thick Multilayered Orthotropic plates: An Evaluation of a New Displacement Model", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 105, No. 3, 1986, pp. 425-442.
- [3] Bhatta, K., and Varadan, T.K., "Refinement of Higher-Order Laminated Plate Theories", *AIAA Journal*, Vol. 27, No. 12, 1989, pp. 1831-1821.
- [4] Cho, M., and Parmerter, R.R., "An Efficient Higher-Order Plate Theory for Laminated Composites", *Composite Structures*, Vol. 20, 1992, pp. 113-123.
- [5] Cho, M. and Parmerter, R.R., "An Efficient Higher Order Composite Plate Theory for General Lamination Configurations", *AIAA Journal*, Vol. 30, 1993, pp. 1299-1307.
- [6] Cho, M. and Parmerter, R.R., "Finite Element for Composite Plate Bending Based on Efficient Higher Order Theory", *AIAA Journal*, Vol. 32, 1994, pp. 2241-2248.
- [7] Cho, M. and Kim, J.H., "Postprocess Method Using Displacement Field of Higher Order Laminated Composite Plate Theory", *AIAA Journal*, Vol. 34, No. 2, 1996, pp. 362-368.
- [8] Cho, M. and Kim, M.H., "A Postprocess Method Using a Displacement Field of Higher-order Shell Theory", *Composite Structures*, Vol. 34, 1996, pp. 183-196.
- [9] Whitney, J.M., "Stress Analysis of Thick Laminated Composites and Sandwich Plates", *Journal of Composite Materials*, Vol. 6, 1972, pp. 426-440.
- [10] Whitney, J.M., "Shear Correction Factors for Orthotropic Laminates Under Static Load", *Journal of Applied Mechanics*, Vol. 40, 1973, pp. 302-304.
- [11] Noor, A.K., and Burton, W.S., "Stress and Free Vibration Analysis of Multi layered Composite Plates", *Composite Structure*, Vol. 11, 1989, pp. 183-204.
- [12] Savoia, M. and Reddy, J.N., "A Variational Approach to Three-Dimensional Elasticity Solutions of Laminated Composite Plates", *Journal of Applied Mechanics*, Vol. 59, 199

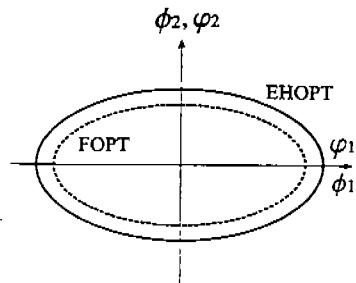


그림 1 연계성이 없는 경우의 횡 전단변형 에너지

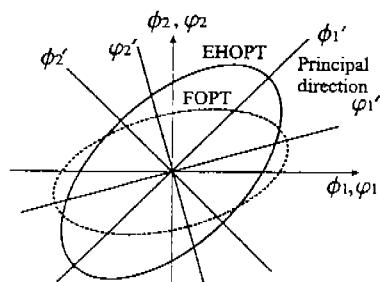


그림 2 연계성이 있는 경우의 횡 전단변형 에너지

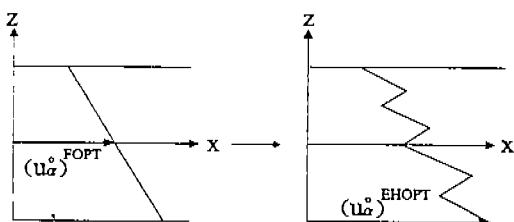


그림 3 면내 변위의 matching

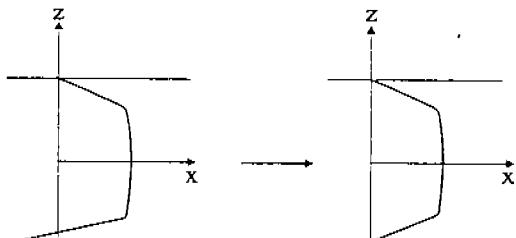


그림 4 횡 전단 응력의 경계조건 ($N_{\alpha\beta\beta} = 0$)

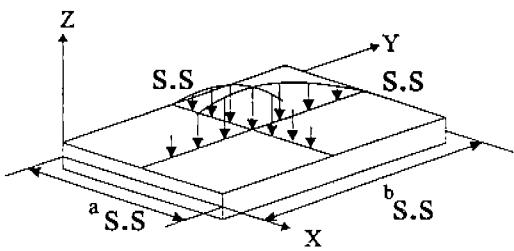


그림 5 평판의 하중 및 경계조건

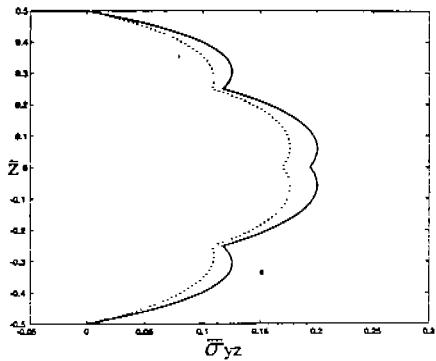


그림 8 Case1에 대한 두께방향의 횡전단 응력

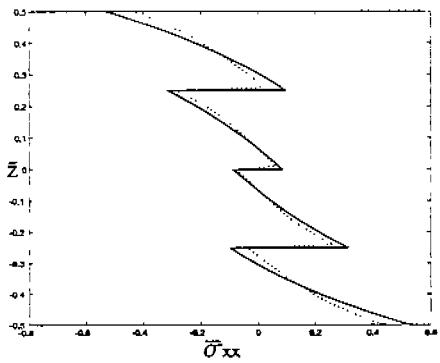


그림 6 Case1에 대한 두께방향의 면내 응력

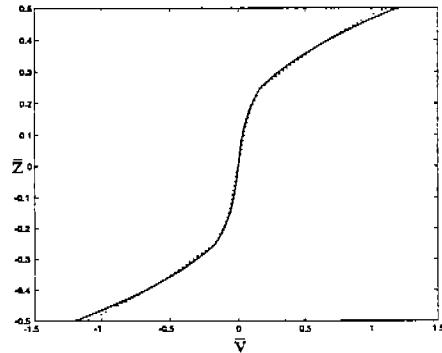


그림 9 Case2에 대한 두께방향의 면내 변위

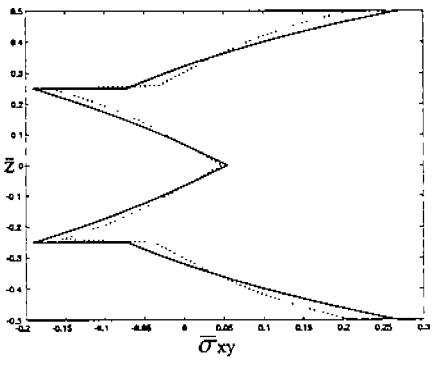


그림 7 Case1에 대한 두께방향의 면내 응력

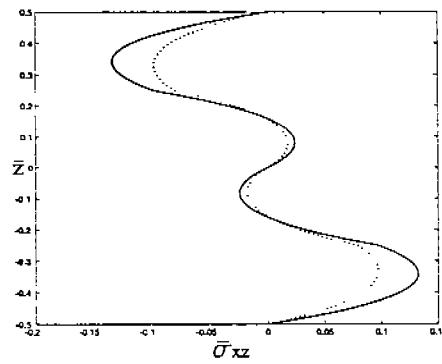


그림 10 Case2에 대한 두께방향의 횡전단 응력