

УДК 539.3

Н. И. ОСТРОСАБЛИН

О НАИТЕСНЕЙШИХ ГРАНИЦАХ КОНСТАНТ УПРУГОСТИ  
И ПРИВЕДЕНИИ УДЕЛЬНОЙ ЭНЕРГИИ ДЕФОРМАЦИИ  
К КАНОНИЧЕСКОМУ ВИДУ

В [1, 2] для общего случая анизотропии была поставлена и изучалась задача определения наитеснейших границ модулей упругости и коэффициентов податливости, при которых обеспечивается положительная определенность удельной энергии деформации. Некоторые свойства постоянных упругости рассматривались в [3, 4]. В [5–7], применительно к конкретным материалам, проверялись и исследовались [8] частные ограничения на константы упругости. В [9–11] дано тригонометрическое представление постоянных упругости, обеспечивающее положительную определенность энергии деформации. Другое представление констант упругости через собственные модули и ортогональные собственные состояния предложено в [12–19]. Положительность собственных модулей необходима и достаточна для положительной определенности энергии деформации. В [16, 18] ортогональные собственные состояния представлены в общем виде в зависимости от 15 произвольных параметров, которые вместе с шестью положительными собственными модулями полностью определяют пределы изменения (наитеснейшие границы) каждой константы упругости. В данной статье предлагается способ представления констант упругости в виде, дающем легко проверяемые, рекуррентные, необходимые и достаточные условия положительной определенности энергии деформации и показывающим наитеснейшие границы для каждой постоянной упругости. Вводится симметричный тензор второго ранга, позволяющий записать квадратичную форму энергии деформации в каноническом виде.

1. В матричных обозначениях [1, 13, 18] закон Гука и удельная энергия деформации записываются в виде

$$\sigma_i = A_{ij} \varepsilon_j, \quad \varepsilon_i = a_{ij} \sigma_j \quad (1.1)$$

$$2\Phi = \sigma_i \varepsilon_i = A_{ij} \varepsilon_i \varepsilon_j = a_{ij} \sigma_i \sigma_j \quad (1.2)$$

Здесь и далее повторяющиеся индексы означают суммирование от 1 до 6. Матрицы постоянных упругости  $A_{ij}$  и  $a_{ij}$  — симметрические, квадратичная форма (1.2) — положительно определенная.

Произвольную положительно определенную симметрическую матрицу  $A_{ij}$  можно представить в виде [20] ( $D_k$  — главные миноры):

$$A_{ij} = c_{ih} d_{hl} c_{jl} \quad (k=l \leq \min(i, j)) \quad (1.3)$$

$$c_{ih} = 0 \quad (k > i), \quad c_{11} = c_{22} = \dots = c_{66} = 1$$

$$d_{hl} = 0 \quad (k \neq l)$$

$$d_{11} = d_1 = D_1, \quad d_{22} = d_2 = D_2/D_1, \quad d_{33} = d_3 = D_3/D_2 \quad (1.4)$$

$$d_{44} = d_4 = D_4/D_3, \quad d_{55} = d_5 = D_5/D_4, \quad d_{66} = d_6 = D_6/D_5$$

$$D_k = A \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & k \\ 1 & 2 & \dots & k \end{pmatrix} \quad (k=1, \dots, 6)$$

Для положительной определенности необходимо и достаточно [20]:

$$D_k > 0 \quad (k=1, \dots, 6) \quad (1.5)$$

Из (1.4), (1.5) имеем

$$D_1 = d_1 > 0, \quad D_2 = d_2 D_1 > 0, \quad D_3 = d_3 D_2 > 0 \quad (1.6)$$

$$D_k = d_k D_3 > 0, D_5 = d_5 D_4 > 0, D_6 = d_6 D_5 > 0$$

Отсюда следует, что для положительной определенности матрицы  $A_{ij}$  необходимо и достаточно выполнение условий

$$d_1 > 0, d_2 > 0, d_3 > 0, d_4 > 0, d_5 > 0, d_6 > 0 \quad (1.7)$$

Из (1.6) видно, что если  $d_k > 0$ , то и  $D_k > 0$ , т. е. матрица  $A_{ij}$  положительно определенная. Если  $A_{ij}$  положительно определенная, то  $D_k > 0$ , тогда из (1.4) видно, что и  $d_k > 0$ .

Таким образом, формулы (1.3) при условиях (1.7) и есть представление модулей упругости в виде, обеспечивающем положительную определенность энергии деформации (1.2) и показывающем наитеснейшие границы для каждой постоянной  $A_{ij}$ . Задавая шесть положительных чисел  $d_k$  и 15 произвольных параметров  $c_{ih}$  ( $i > k$ ) по формулам (1.3) получаем пределы изменения каждого модуля упругости  $A_{ij}$ .

Если матрица  $A_{ij}$  задана, то не сложно определить величины  $d_k$ ,  $c_{ih}$  и проверить условия (1.7). Из (1.3) последовательно находим

$$\begin{aligned} d_1 &= A_{11} > 0, c_{i1} = A_{i1}/d_1 \quad (i=1, \dots, 6) \\ d_2 &= A_{22} - d_1 c_{21}^2 > 0 \\ c_{i2} &= (A_{i2} - d_1 c_{i1} c_{21})/d_2 \quad (i=2, \dots, 6) \\ d_3 &= A_{33} - d_1 c_{31}^2 - d_2 c_{32}^2 > 0 \\ c_{i3} &= (A_{i3} - d_1 c_{i1} c_{31} - d_2 c_{i2} c_{32})/d_3 \quad (i=3, \dots, 6) \\ d_4 &= A_{44} - d_1 c_{41}^2 - d_2 c_{42}^2 - d_3 c_{43}^2 > 0 \\ c_{i4} &= (A_{i4} - d_1 c_{i1} c_{41} - d_2 c_{i2} c_{42} - d_3 c_{i3} c_{43})/d_4 \quad (i=4, 5, 6) \\ d_5 &= A_{55} - d_1 c_{51}^2 - d_2 c_{52}^2 - d_3 c_{53}^2 - d_4 c_{54}^2 > 0 \\ c_{i5} &= (A_{i5} - d_1 c_{i1} c_{51} - d_2 c_{i2} c_{52} - d_3 c_{i3} c_{53} - d_4 c_{i4} c_{54})/d_5 \quad (i=5, 6) \\ d_6 &= A_{66} - d_1 c_{61}^2 - d_2 c_{62}^2 - d_3 c_{63}^2 - d_4 c_{64}^2 - d_5 c_{65}^2 > 0, c_{66} = 1 \end{aligned}$$

Эти формулы показывают, что шесть величин  $d_k$  имеют размерность модулей упругости, а 15 параметров  $c_{ih}$  ( $i > k$ ) безразмерны. Таким образом, в любой заданной ортогональной системе координат матрица постоянных упругости  $A_{ij}$  допускает представление (1.3) через шесть положительных модулей упругости  $d_k$  и 15 безразмерных параметров  $c_{ih}$  ( $i > k$ ).

Используя представление (1.3) можно закон Гука (1.1) записать в виде аналогичном по форме с записью через собственные модули  $\lambda_k$  и собственные состояния  $t_{ih}$  [18]:

$$\begin{aligned} t_{i1}\sigma_i &= \lambda_1 t_{j1}\epsilon_j, t_{i2}\sigma_i = \lambda_2 t_{j2}\epsilon_j, t_{i3}\sigma_i = \lambda_3 t_{j3}\epsilon_j \\ t_{i4}\sigma_i &= \lambda_4 t_{j4}\epsilon_j, t_{i5}\sigma_i = \lambda_5 t_{j5}\epsilon_j, t_{i6}\sigma_i = \lambda_6 t_{j6}\epsilon_j \end{aligned}$$

причем  $t_{ki}^{-1} = t_{ik}$ . Имеем из (1.1), (1.3):  $\sigma_i = c_{ik} d_{kl} c_{jl} \epsilon_j$ ,  $c_{ki}^{-1} \sigma_i = d_{kl} c_{jl} \epsilon_j$  ( $k=l$ ) или подробнее

$$\begin{aligned} c_{1i}^{-1} \sigma_i &= d_1 c_{j1} \epsilon_j, c_{2i}^{-1} \sigma_i = d_2 c_{j2} \epsilon_j, c_{3i}^{-1} \sigma_i = d_3 c_{j3} \epsilon_j \\ c_{4i}^{-1} \sigma_i &= d_4 c_{j4} \epsilon_j, c_{5i}^{-1} \sigma_i = d_5 c_{j5} \epsilon_j, c_{6i}^{-1} \sigma_i = d_6 c_{j6} \epsilon_j \end{aligned} \quad (1.8)$$

Аналогия в том, что комбинации напряжений слева пропорциональны комбинациям деформаций с положительными коэффициентами пропорциональности  $\lambda_k$ ,  $d_k$ . Только собственные модули  $\lambda_k$  и собственные тензоры  $t_{ih}$  являются инвариантными характеристиками материала, а в (1.8) величины  $d_k$ ,  $c_{ih}$  зависят от системы координат.

Так как матрица  $c_{ih}$  — нижняя треугольная, то и  $c_{ki}^{-1}$  будет нижней треугольной [20], т. е.  $c_{ki}^{-1} = 0$  ( $i > k$ ). Элементы обратной матрицы  $c_{ij}^{-1}$  определяются по рекуррентным формулам ( $\delta_{ij}$  — единичная матрица):

$$c_{ij}^{-1} = \delta_{ij} - c_{ik} c_{kj}^{-1} \quad (k \leq i-1, i=1, \dots, 6) \quad (1.9)$$

Из (1.8), учитывая условия (1.7), находим

$$c_{il} \epsilon_j = d_{lk}^{-1} c_{ki}^{-1} \sigma_i, \epsilon_j = c_{lj}^{-1} d_{lk}^{-1} c_{ki}^{-1} \sigma_i \quad (l=k) \quad (1.10)$$

Сравнивая (1.10) и (1.1), получим для коэффициентов податливости  $a_{ij}$  представление аналогичное (1.3):

$$a_{ij} = c_{ki}^{-1} d_{kl}^{-1} c_{lj}^{-1} \quad (\max(i, j) \leq k = l \leq 6) \quad (1.11)$$

Формулы (1.11) и (1.9) позволяют достаточно просто находить  $a_{ij}$ , т. е. обратную матрицу для модулей упругости  $A_{ij}$ . Представление (1.11) определяет также и наименьшие границы для коэффициентов податливости  $a_{ij}$ . Можно, очевидно, записать  $a_{ij}$  и в виде (1.3).

Подставляя (1.3), (1.11) в (1.2), получим каноническую запись энергии деформации в виде суммы шести квадратов с положительными коэффициентами:

$$2\Phi = c_{ik} d_{kl} c_{jl} \varepsilon_i \varepsilon_j = d_{kl} (c_{ik} \varepsilon_i) (c_{jl} \varepsilon_j) \\ 2\Phi = c_{ki}^{-1} d_{kl}^{-1} c_{lj}^{-1} \sigma_i \sigma_j = d_{kl}^{-1} (c_{ki}^{-1} \sigma_i) (c_{lj}^{-1} \sigma_j) \quad (k=l)$$

Например, для изотропного материала закон Гука (1.8) и условия (1.7) следующие ( $E$  — модуль Юнга,  $\nu$  — коэффициент Пуассона):

$$\sigma_1 = \frac{E(1-\nu)}{(1+\nu)(1-2\nu)} \left( \varepsilon_1 + \frac{\nu}{1-\nu} \varepsilon_2 + \frac{\nu}{1-\nu} \varepsilon_3 \right) \\ -\nu(1-\nu)^{-1} \sigma_1 + \sigma_2 = E(1-\nu^2)^{-1} (\varepsilon_2 + \nu \varepsilon_3) \\ -\nu \sigma_1 - \nu \sigma_2 + \sigma_3 = E \varepsilon_3 \\ \sigma_4 = E(1+\nu)^{-1} \varepsilon_4, \quad \sigma_5 = E(1+\nu)^{-1} \varepsilon_5, \quad \sigma_6 = E(1+\nu)^{-1} \varepsilon_6 \\ E(1-\nu)(1+\nu)^{-1}(1-2\nu)^{-1} > 0, \quad E/(1-\nu^2) > 0 \\ E > 0, \quad E/(1+\nu) > 0 \quad (1.12)$$

Из (1.12) получаем известные неравенства:  $E > 0$ ,  $-1 < \nu < 1/2$ . Отметим, что условия (1.7) имеются в [1, 2].

2. Определим  $s_k$  как симметричный тензор, который связан с деформациями теми же соотношениями, что и напряжения — с  $s_k$ , т. е.

$$s_k = A_{kj}^{1/2} \varepsilon_j, \quad \sigma_i = A_{ik}^{1/2} s_k \quad (2.1)$$

где  $A_{ik}^{1/2} = A_{ki}^{1/2}$  — некоторые коэффициенты. Из (1.1), (2.1) следует, что  $A_{ij} = A_{ik}^{1/2} A_{kj}^{1/2}$ . Матрица  $A_{ij}$  записана в виде квадрата матрицы  $A_{ik}^{1/2}$ . Таким образом, для определения тензора  $s_k$  требуется найти квадратный корень из положительно определенной матрицы  $A_{ij}$ .

Как показано в [14–19], матрица модулей упругости представляется в виде

$$A_{ij} = t_{ip} \lambda_{pq} t_{jq} \quad (p=q) \quad (2.2)$$

где  $\lambda_i > 0$  ( $i=1, \dots, 6$ ) — собственные модули упругости, а  $t_{ip}$  — ортонормированные собственные состояния:  $t_{ip} t_{iq} = \delta_{pq}$ . Если положить [20]:

$$A_{ij}^{1/2} = t_{ip} \lambda_{pq}^{1/2} t_{jq} \quad (p=q) \quad (2.3)$$

то  $A_{ij}^{1/2}$  будет квадратным корнем из  $A_{ij}$ . Из (2.3) видно, что для получения  $A_{ij}^{1/2}$  достаточно в представлении (2.2) модулей упругости вместо  $\lambda_i$  написать  $\lambda_i^{1/2}$ .

Для изотропного материала в тензорных обозначениях имеем [16, 18]:

$$A_{ijkl} = 1/3 (\lambda_1 - \lambda_2) \delta_{ij} \delta_{kl} + \lambda_2 \delta_{ijkl} \quad (2.4)$$

$$\lambda_1 = 3\lambda + 2\mu, \quad \lambda_2 = 2\mu, \quad \delta_{ijkl} = 1/2 (\delta_{ik} \delta_{jl} + \delta_{il} \delta_{jk})$$

где  $\lambda, \mu$  — коэффициенты Ламе. Чтобы получить  $A_{ijkl}^{1/2}$ , очевидно, надо в (2.4) вместо  $\lambda_1, \lambda_2$  написать  $\lambda_1^{1/2}, \lambda_2^{1/2}$ :

$$A_{ijkl}^{1/2} = 1/3 (\lambda_1^{1/2} - \lambda_2^{1/2}) \delta_{ij} \delta_{kl} + \lambda_2^{1/2} \delta_{ijkl} = \\ = 1/3 [(3\lambda + 2\mu)^{1/2} - (2\mu)^{1/2}] \delta_{ij} \delta_{kl} + (2\mu)^{1/2} \delta_{ijkl}$$

Далее по формулам (2.1):

$$s_{ij} = 1/3 (\lambda_1^{1/2} - \lambda_2^{1/2}) \delta_{ij} \varepsilon_{kk} + \lambda_2^{1/2} \varepsilon_{ij}$$

$$\sigma_{ij} = 1/3 (\lambda_1^{1/2} - \lambda_2^{1/2}) \delta_{ij} s_{kk} + \lambda_2^{1/2} s_{ij}$$

Здесь индексы принимают значения 1, 2, 3, и суммирование по  $k$  от 1 до 3. Тензор  $s_{ij}$  для изотропного материала предложен в [21].

Выразим через  $s_k$  удельную энергию деформации, учитывая (2.1) и симметрию коэффициентов  $A_{ij}^{1/2}$ :  $2\Phi = \sigma_i \varepsilon_i = A_{ik}^{1/2} s_k \varepsilon_i = A_{ki}^{1/2} \varepsilon_i s_k = s_k s_k$ , т. е. получили каноническую запись в виде суммы шести квадратов. Энергию деформации можно представить и так:  $2\Phi = I_1^2 - 2I_2$ , где  $I_1, I_2$  — коэффициенты характеристического уравнения тензора  $s_{ij}$ .

Имеют место еще следующие соотношения:

$$\partial \Phi / \partial \varepsilon_i = \sigma_i = A_{ik}^{1/2} s_k, \quad \partial \Phi / \partial s_i = s_i = A_{ki}^{1/2} \varepsilon_k$$

$$\partial \Phi / \partial s_i = s_i = A_{ik}^{-1/2} \sigma_k, \quad \partial \Phi / \partial \sigma_i = \varepsilon_i = A_{ik}^{-1/2} s_k$$

причем  $A_{ik}^{-1/2}$  получаются из (2.3) заменой  $\lambda_i$  на  $\lambda_i^{-1}$ .

Тензор  $s_{ij}$  может быть полезен в некоторых вопросах теории упругости, например, при варьировании энергии деформации в прямых вариационных методах [21].

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Бехтерев П. В. Аналитическое исследование обобщенного закона Гука. Ч. 1. Применение учения о потенциальной энергии и начала наименьшей работы. Л.: Изд-е автора, 1925. 154 с.
2. Бехтерев П. В. Аналитическое исследование обобщенного закона Гука. Применение учения о потенциальной энергии и начала наименьшей работы // Ж. Рус. физ.-хим. о-ва при ЛГУ. Ч. физ. 1925. Т. 57. Вып. 3-4. С. 359-392.
3. Бехтерев П. В. Аналитическое исследование обобщенного закона Гука. Применение метода преобразования координат // Ж. Рус. физ.-хим. о-ва при ЛГУ. Ч. физ. 1926. Т. 58. Вып. 3. С. 445-446.
4. Рабинович А. Л. Об упругих постоянных и прочности анизотропных материалов // Тр. ЦАГИ. 1946. № 582. 57 с.
5. Lempriere B. M. Poisson's ratio in orthotropic materials // AJAA Journal. 1968. V. 6. N 11. P. 2226-2227. (Рус. перев.: Ракетн. техника и космонавтика. 1968. Т. 6. № 11. С. 218-219).
6. Сидорин Я. С. Упругие и прочностные характеристики стеклопластика при сжатии // Механика полимеров. 1970. № 5. С. 866-869.
7. Грах И. И., Сидорин Я. С. Об ограничениях на упругие коэффициенты анизотропных твердых тел // Механика полимеров. 1974. № 1. С. 84-88.
8. Абрамчук С. С., Булдаков В. П. Допустимые значения коэффициентов Пуассона анизотропных материалов // Механика композит. материалов. 1979. № 2. С. 235-239.
9. Черных К. Ф. Симметричные функции симметричных тензоров в анизотропной теории упругости // Изв. АН СССР. МТТ. 1970. № 3. С. 5-14.
10. Новожилов В. В., Черных К. Ф. Об упругих постоянных линейной теории упругости // Современные проблемы механики и авиации. М.: Машиностроение, 1982. С. 215-221.
11. Черных К. Ф. Анизотропия материала (линейная теория) // Механика деформируемых тел и конструкций. Ереван: Изд-во АН АрмССР, 1985. С. 410-419.
12. Chastenot de Géry J. Une représentation intrinsèque simple du tenseur d'énergie de déformation (cas anisotrope) par des opérateurs linéaires de l'espace à trois dimensions // C. r. Acad. sci. 1959. T. 248. N 12. P. 1765-1768.
13. d'Aurias P. A. Étude du tenseur d'anisotropie, basée sur la représentation d'un tenseur symétrique dans un espace  $E_3$  par un vecteur dans un espace  $E_6$  // C. r. Acad. sci. 1971. T. 272. N 9. P. A612-A613.
14. Минкевич Л. М. Представление тензоров упругости и податливости через собственные тензоры // Вопросы динамики механических систем виброударного действия. Новосибирск: НЭТИ, 1973. С. 107-110.
15. Рыжлевский Я. О законе Гука // ПММ. 1984. Т. 48. Вып. 3. С. 420-435.
16. Остросаблин Н. И. О структуре тензора модулей упругости. Собственные упругие состояния // Динамика сплошной среды. Новосибирск: Ин-т гидродинамики СО АН СССР, 1984. Вып. 66. С. 113-125.

17. *Chen Shaoting*. New concepts of elasticity theory and an application // Лисюэ сюэ-бао, Acta mech. sin. 1984. V. 16. N 3. P. 259–274.
18. *Остросаблин Н. И.* О классификации анизотропных материалов // Динамика сплошной среды. Новосибирск: Ин-т гидродинамики СО АН СССР, 1985. Вып. 71. С. 82–96.
19. *Остросаблин Н. И.* О структуре тензора модулей упругости и классификации анизотропных материалов // ПМТФ, 1986. № 4. С. 127–135.
20. *Гантмахер Ф. Р.* Теория матриц. М.: Наука, 1966. 576 с.
21. *Кузнецов В. В.* Канонический тензор в теории упругости // ПМТФ. 1987. № 5. С. 144–146.

Новосибирск

Поступила в редакцию  
13.X.1986