

МЕХАНИКА
ТВЕРДОГО ТЕЛА
№ 4 • 1995

УДК 539.3

© 1995 г. К. Ф. ЧЕРНЫХ

ПЛОСКАЯ ЗАДАЧА НЕЛИНЕЙНОЙ
АНИЗОТРОПНОЙ ТЕОРИИ УПРУГОСТИ

В работах автора [1—5] были предложены геометрически и физически нелинейные теории трещин и дислокаций Вольтерра. При этом в основу рассмотрения была положена предложенная автором предельно простая версия плоской нелинейной теории упругости для изотропного материала. В предлагаемой статье дано обобщение теории на анизотропные материалы. Основное внимание уделяется ортотропному и трансверсально-изотропному видам анизотропии.

1. В плоской задаче нелинейной теории упругости широко используются [1, 2]: комплексные координаты

$$\zeta = x_1^\circ + ix_2^\circ, \bar{\zeta} = x_1^\circ - ix_2^\circ, z = x_1 + ix_2, \bar{z} = x_1 - ix_2$$

дифференцирование по ним

$$\frac{\partial}{\partial \zeta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial}{\partial x_1^\circ} - i \frac{\partial}{\partial x_2^\circ} \right), \quad \frac{\partial}{\partial \bar{\zeta}} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial}{\partial x_1^\circ} + i \frac{\partial}{\partial x_2^\circ} \right)$$

и комплексные компоненты тензора

$$T_1 = t_{11} + t_{22} + i(t_{12} - t_{21}), \quad T_2 = t_{11} - t_{22} + i(t_{12} + t_{21}) \quad (1.1)$$

В приведенных соотношениях x_i° , x_i — прямоугольные декартовы координаты материальной точки, до и после деформации. Ниже величины со значком градус относятся к недеформированной конфигурации тела, а без него — к деформированной.

Комплексные компоненты тензора номинальных напряжений $\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_i$ удовлетворяют комплексному уравнению равновесия

$$\frac{\partial \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2}{\partial \zeta} + \rho^\circ (f_1 + if_2) = 0 \quad (1.2)$$

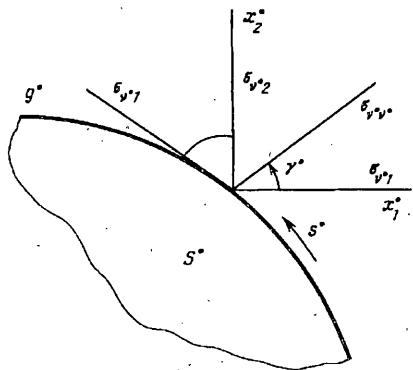
где ρ° — плотность недеформированного материала, а f_1, f_2 — компоненты массовой силы.

В области S° с граничным контуром g° (фигура) имеет место статическое граничное условие

$$\begin{aligned} \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1 e^{i\gamma^\circ} + \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2 e^{-i\gamma^\circ} &= 2 [\sigma_{v^*1}(s^\circ) + i\sigma_{v^*2}(s^\circ)] = \\ &= 2e^{i\gamma^\circ} [\sigma_{v^*1}(s^\circ) + i\sigma_{v^*2}(s^\circ)] \end{aligned} \quad (1.3)$$

В частности, для следящей нагрузки

$$\sigma_{v^*s}(s^\circ) + i\sigma_{v^*2}(s^\circ) = -(\sigma_0 - i\tau_0) \lambda \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} e^{i\gamma^\circ} + (\sigma_0 + i\tau_0) \lambda \frac{\partial z}{\partial \zeta} e^{-i\gamma^\circ} \quad (1.4)$$



Здесь σ_0 , τ_0 — составляющие, соответственно, по внутренней нормали и касательной к деформированному контуру вектора напряжений, а λ — кратность удлинений в направлении оси x_3 .

Наряду с традиционным геометрическим граничным условием

$$z = z(s^\circ) \quad (1.5)$$

имеет место более удобное для практического использования — дисторсионное граничное условие

$$\partial z / \partial \xi e^{\eta^\circ} - \partial z / \partial \bar{\xi} e^{-\eta^\circ} = -idz(s^\circ) / ds^\circ \quad (1.6)$$

частным случаем которого является условие жесткого края

$$\partial z / \partial \xi e^{\eta^\circ} - \partial z / \partial \bar{\xi} e^{-\eta^\circ} = e^{\eta^\circ} \quad (1.7)$$

На цилиндрическую поверхность, проходящую через кривую L° области S° (она может быть и граничным контуром g°), действуют, в расчете на единицу ее высоты, напряжения с главными вектором и моментом

$$F_1 + iF_2 = -\frac{i}{2} \int_{L^\circ} [\{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 d\xi - \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 d\bar{\xi}]$$

$$M_3 = -1/2 \int_{L^\circ} \bar{\xi} [\{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 d\xi - \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 d\bar{\xi}] \quad (1.8)$$

На область же S° со стороны положительного направления оси x_3 действуют напряжения с главными вектором и моментом

$$F_3 = \int_{S^\circ} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33}, \quad M_1 + iM_2 = - \int_{S^\circ} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} dS^\circ \quad (1.9)$$

Для истинных напряжений (напряжений Коши) σ_{ij} и условных (симметричных напряжений Био) σ_{ij}° имеют место комплексные выражения:

$$\Sigma_1 \equiv \sigma_{11} + \sigma_{22} = \frac{1}{\lambda\Delta} \left[\frac{\partial z}{\partial \xi} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 + \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\xi}} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 \right]$$

$$\Sigma_2 \equiv \sigma_{11} - \sigma_{22} + i2\sigma_{12} = \frac{1}{\lambda\Delta} \left[\frac{\partial z}{\partial \xi} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 + \frac{\partial z}{\partial \bar{\xi}} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 \right]$$

$$\sigma_{33} = \frac{1}{\Delta} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} \quad (1.10)$$

$$\Sigma_1^\circ \equiv \sigma_{11}^\circ + \sigma_{22}^\circ = \left| \frac{\partial z}{\partial \xi} \right|^{-1} \operatorname{Re} \left[\frac{\partial \bar{z}}{\partial \xi} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 \right]$$

$$\Sigma_2^\circ \equiv \sigma_{11}^\circ - \sigma_{22}^\circ + i2\sigma_{12}^\circ = \left| \frac{\partial z}{\partial \xi} \right|^{-1} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \xi} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2$$

$$\sigma_{33}^\circ = \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} \quad (1.11)$$

$$\Delta = \frac{\partial z}{\partial \xi} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \xi} - \frac{\partial z}{\partial \bar{\xi}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\xi}} \quad (1.12)$$

кратность изменения площади области S° , связанная с кратностью изменения объема J соотношением

$$J = \lambda\Delta = \lambda \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \xi} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\xi}} \right|^2 \right) \quad (1.13)$$

В нелинейной теории упругости широко используется тензор деформации Коши — Лагранжа с компонентами

$$\begin{aligned} c_{11}^{\circ} &= \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \right) + \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right) \\ c_{22}^{\circ} &= \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} \right) - \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right) \\ c_{12}^{\circ} &= i \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} - \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right) \\ c_{33}^{\circ} &= \lambda^2 \end{aligned} \quad (1.14)$$

$$C_1^{\circ} = 2 \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}} \right), \quad C_2^{\circ} = 4 \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}}$$

Для главных кратностей удлинений при $\lambda_1 \geq \lambda_2$ имеют место соотношения

$$|\partial z / \partial \zeta| = 1/2 (\lambda_1 + \lambda_2), \quad |\partial z / \partial \bar{\zeta}| = 1/2 (\lambda_1 - \lambda_2) \quad (1.15)$$

Закон упругости имеет вид

$$\begin{aligned} \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 &= 2 \frac{\partial \Phi}{\partial (\partial z / \partial \zeta)}, \quad \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 = 2 \frac{\partial \Phi}{\partial (\partial z / \partial \bar{\zeta})} \\ \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} &= \frac{\partial \Phi}{\partial \lambda}, \quad \Phi = \Phi \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta}, \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta}, \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}}, \frac{\partial \bar{z}}{\partial \bar{\zeta}}, \lambda \right) \end{aligned} \quad (1.16)$$

где Φ — упругий потенциал (плотность энергии деформации). При этом его аргументы должны входить в комбинациях Ψ_k , инвариантных относительно преобразований симметрии рассматриваемых материалов.

При обобщенной плоской деформации постоянная λ при заданной силе F_3 определяется из соотношения

$$\int_S \partial \Phi / \partial \lambda dS^{\circ} = F_3 \quad (1.17)$$

При плоском напряженном состоянии для определения функции $\lambda(\zeta, \bar{\zeta})$ следует использовать уравнение (см. (1.16) при $\{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} = 0$):

$$\partial \Phi / \partial \lambda = 0 \quad (1.18)$$

Коль скоро основные искомые величины $\partial z / \partial \zeta$, $\partial z / \partial \bar{\zeta}$, λ найдены, смещения подсчитываются по формулам

$$z = \zeta + (u_1 + iu_2) = \int \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} d\zeta + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} d\bar{\zeta} \right), \quad x_3 = \lambda x_3^{\circ} \quad (1.19)$$

Все выписанные соотношения пригодны как для изотропного материала, так и для анизотропных. В [3, 4] были отмечены многочисленные неоспоримые преимущества условных напряжений перед истинными. Ниже ограничимся рассмотрением наиболее интересных в приложениях ортотропного и трансверсально-изотропного материалов.

2. При рассмотрении анизотропных материалов в линейной теории упругости удобно использовать симметричные коэффициенты Пуассона [2]. Так для ортотропного материала при обобщенной плоской деформации ($e = e_{33} = \text{const}$):

$$\sigma_{11} = E_1 e_{11} + \sqrt{E_1 E_2} v_{12} e_{22} + \sqrt{E_1 E_3} v_{13} e$$

$$\sigma_{22} = \sqrt{E_1 E_2} v_{12} e_{11} + E_2 e_{22} + \sqrt{E_2 E_3} v_{23} e$$

$$\sigma_{33} = \frac{1}{1 - v_{12}^2} \left[\sqrt{\frac{E_3}{E_1}} (v_{13} - v_{12}v_{23}) \sigma_{11} + \sqrt{\frac{E_3}{E_2}} (v_{23} - v_{12}v_{13}) \sigma_{22} \right] + \\ + E_3 (1 + 2v_{12}v_{13}v_{23} - v_{12}^2 - v_{23}^2 - v_{13}^2) e \quad (2.1)$$

Для ортотропного материала в плоском напряженном состоянии

$$\sigma_{11} = E_1 (1 - v_{13}^2) e_{11} + \sqrt{E_1 E_2} (v_{12} - v_{13}v_{23}) e_{22} \\ \sigma_{22} = \sqrt{E_1 E_2} (v_{12} - v_{13}v_{23}) e_{11} + E_2 (1 - v_{23}^2) e_{22} \\ \sigma_{12} = 2E_4 e_{12} \quad (\sigma_{13} = \sigma_{23} = \sigma_{33} = 0) \quad (2.2)$$

В обоих случаях положительность плотности энергии деформации обеспечивается неравенствами

$$E_1 > 0, \quad E_2 > 0, \quad E_3 > 0, \quad E_4 > 0 \quad (2.3)$$

$$|v_{12}| < 1, \quad |v_{23}| < 1, \quad |v_{13} - v_{12}v_{23}| < (1 - v_{12}^2)^{1/2} (1 - v_{23}^2)^{1/2}$$

Для трансверсально-изотропного материала при обобщенной плоской деформации ($e = e_{33} = \text{const}$):

$$\sigma_{11} = E_1 (e_{11} + v_{12}e_{22}) + \sqrt{E_1 E_3} v_{13}e \\ \sigma_{22} = E_1 (e_{22} + v_{12}e_{11}) + \sqrt{E_1 E_3} v_{13}e \\ \sigma_{12} = E_1 (1 - v_{12}) e_{12} \quad (\sigma_{13} = \sigma_{23} = 0) \quad (2.4)$$

$$\sigma_{33} = \sqrt{\frac{E_3}{E_1}} \frac{v_{13}}{1 + v_{12}} (\sigma_{11} + \sigma_{22}) + E_3 \left(1 - \frac{2v_{13}^2}{1 + v_{12}} \right) e$$

Для трансверсально-изотропного материала в плоском напряженном состоянии

$$\sigma_{11} = E_1 [(1 - v_{12}^2) e_{11} + (v_{12} - v_{13}^2) e_{22}] \\ \sigma_{22} = E_1 [(1 - v_{12}^2) e_{22} + (v_{12} - v_{13}^2) e_{11}] \\ \sigma_{12} = E_1 (1 - v_{12}) e_{12} \quad (\sigma_{13} = \sigma_{23} = \sigma_{33} = 0) \quad (2.5)$$

В двух последних случаях положительность плотности энергии деформации обеспечивается неравенствами

$$E_1 > 0, \quad E_2 > 0, \quad |v_{12}| < 1, \quad |v_{13}| < 1, \quad |v_{13}(1 - v_{12})| < (1 - v_{12}^2)^{1/2} (1 - v_{13}^2)^{1/2} \quad (2.6)$$

Отметим, что переход от трансверсально-изотропного материала к изотропному сопровождается заменами

$$E_3 = E_1 \rightarrow \frac{E(1 - v)}{(1 + v)(1 - 2v)}, \quad v_{12} = v_{13} \rightarrow \frac{v}{1 - v} \quad (2.7)$$

3. Для нелинейного ортотропного материала имеют место инварианты (см. [1, 2] и (1.13)–(1.14)):

$$\Psi_1 = c_{11} = \left(\frac{\partial z}{\partial \xi} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\xi}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\xi}} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \xi} \right) + \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\bar{\partial} z}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right) \\ \Psi_2 = c_{22} = \left(\frac{\partial z}{\partial \xi} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\xi}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\xi}} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \xi} \right) - \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\bar{\partial} z}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right) \\ \Psi_3 = c_{33} = \lambda^2 \quad (3.1)$$

$$\sqrt{\Psi_4} = |c_{12}| = i \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} - \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right)$$

$$\sqrt{\Psi_5} = J = \lambda \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} - \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right)$$

Принимая таким образом

$$\Phi = \Phi(\Psi_1, \Psi_2, \Psi_3, \sqrt{\Psi_4}, J) \quad (3.2)$$

получаем из формул (1.16):

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1 = 2 \left(\frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_2} + \lambda \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right) \frac{\partial z}{\partial \zeta} + 2 \left(\frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} - \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_2} - i \frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_4}} \right) \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}}$$

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2 = 2 \left(\frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} - \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_2} + i \frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_4}} \right) \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} + 2 \left(\frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_2} - \lambda \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right) \frac{\partial z}{\partial \zeta}$$

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_{33} = 2\lambda \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_3} + \frac{J}{\lambda} \frac{\partial \Phi}{\partial J} \quad (3.3)$$

Условия перехода при малых деформациях полученного закона упругости в закон Гука имеют вид ($i, j = 1, 2, 3; v_i = 1$):

$$\left[\frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_i} + \frac{1}{2} \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = 0, \quad \left[\frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_4}} - \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = E_4 \quad (3.4)$$

$$\left[\frac{\partial^2 \Phi}{\partial \Psi_i \partial \Psi_j} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 \Phi}{\partial \Psi_i \partial J} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \Psi_j \partial J} \right) + \frac{1}{4} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial (J)^2} + \frac{1}{4} (1 - 2\delta_{ij}) \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = \frac{\sqrt{E_i E_j} v_{ij}}{4}$$

Здесь и ниже значком \wedge отмечаются величины, отнесенные к недеформированной конфигурации тела.

Для нелинейного трансверсально-изотропного материала имеем

$$\Psi_1 = 2 \left(\frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \zeta} \right) = 2 \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 + \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \right), \quad \Psi_3 = \lambda^2$$

$$\sqrt{\Psi_2} = \lambda^{-1} J = \frac{\partial z}{\partial \zeta} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \bar{\zeta}} - \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\bar{\partial} z}{\partial \zeta} = \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \quad (3.5)$$

Полагая

$$\Phi = \Phi(\Psi_1, \sqrt{\Psi_2}, \Psi_3, J) \quad (3.6)$$

находим из формул (1.16) и (3.5):

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1 = 2 \left(2 \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_2}} + \lambda \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right) \frac{\partial z}{\partial \zeta}$$

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2 = 2 \left(2 \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} - \frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_2}} - \lambda \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right) \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}}$$

$$\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_{33} = 2\lambda \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_3} + \frac{J}{\lambda} \frac{\partial \Phi}{\partial J} \quad (3.7)$$

Условия перехода при малых деформациях выписанного закона упругости в закон Гука имеют вид

$$\left[2 \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_2}} + \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = 0, \quad \left[2 \frac{\partial \Phi}{\partial \Psi_3} + \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = 0$$

$$\begin{aligned}
& \left[\left(2 \frac{\partial}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial}{\partial \sqrt{\Psi_2}} + \frac{\partial}{\partial J} \right)^2 \Phi \right]^\wedge = \frac{E_1 (1 + v_{12})}{2} \\
& - \left[\frac{\partial \Phi}{\partial \sqrt{\Psi_2}} + \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = \frac{E_1 (1 - v_{12})}{2} \\
& \left[\left(2 \frac{\partial}{\partial \Psi_3} + \frac{\partial}{\partial J} \right) \left(2 \frac{\partial}{\partial \Psi_1} + \frac{\partial}{\partial \sqrt{\Psi_2}} + \frac{\partial}{\partial J} \right) \Phi + \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = \sqrt{E_1 E_3} v_{13} \\
& \left[\left(2 \frac{\partial}{\partial \Psi_3} + \frac{\partial}{\partial J} \right)^2 \Phi - \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = E_3
\end{aligned} \tag{3.8}$$

Согласно выражениям (3.5) можно считать

$$\Phi = \Phi(|\partial z/\partial \zeta|, |\partial z/\partial \bar{\zeta}|, \lambda) \tag{3.9}$$

При этом соотношения (1.16) переходят в следующие:

$$\begin{aligned}
\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1 &= \frac{\partial z}{\partial \zeta} \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|} \\
\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2 &= \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|} \\
\{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_{33} &= \frac{\partial \Phi}{\partial \lambda}
\end{aligned} \tag{3.10}$$

а условия перехода (3.8) записываются так

$$\begin{aligned}
\left[\frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|} \right]^\wedge &= 0, \quad \left[\frac{\partial \Phi}{\partial \lambda} \right]^\wedge = 0, \quad \left[\left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|} \right]^\wedge = 2E_1 (1 - v_{12}) \\
\left[\frac{\partial^2 \Phi}{(\partial |\partial z/\partial \zeta|)^2} \right]^\wedge &= 2E_1 (1 + v_{12}), \quad \left[\frac{\partial^2 \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta| \partial \lambda} + \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge = \sqrt{E_1 E_3} v_{13} \\
\left[\frac{\partial^2 \Phi}{(\partial \lambda)^2} - \frac{\partial \Phi}{\partial J} \right]^\wedge &= E_3
\end{aligned} \tag{3.11}$$

Далее, подстановка выражений (3.10) в (1.11) приводит с использованием (1.1) к выражениям

$$\begin{aligned}
\sigma_{11}^\circ &= \frac{1}{2} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|} + \frac{1}{4} \left(\frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \right) \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^{-1} \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|} \\
\sigma_{22}^\circ &= \frac{1}{2} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|} - \frac{1}{4} \left(\frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} + \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \right) \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^{-1} \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|} \\
\sigma_{12}^\circ &= -\frac{i}{4} \left(\frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} - \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial \zeta} \right) \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^{-1} \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^{-1} \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|}
\end{aligned}$$

Введем главные условные напряжения $\sigma_1^\circ, \sigma_2^\circ$. Используя их и компоненты σ_{ij}° , запишем инварианты напряжений

$$\sigma_1^\circ + \sigma_2^\circ = \sigma_{11}^\circ + \sigma_{22}^\circ = \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|}$$

$$\sigma_1^\circ \sigma_2^\circ = \sigma_{11}^\circ \sigma_{22}^\circ - \sigma_{12}^\circ \sigma_{12}^\circ = \frac{1}{4} \left[\left(\frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \zeta|} \right)^2 - \left(\frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z/\partial \bar{\zeta}|} \right)^2 \right]$$

Отсюда и находим искомые выражения для главных условных напряжений

$$\sigma_1^o = \frac{1}{2} \left[\frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} + \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z / \partial \bar{\zeta}|} \right], \quad \sigma_2^o = \frac{1}{2} \left[\frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} - \frac{\partial \Phi}{\partial |\partial z / \partial \bar{\zeta}|} \right] \quad (3.12)$$

4. Реальные конструкционные (не пористые) материалы обладают малой сжимаемостью. С учетом этого был предложен [1] закон для изотропного малосжимаемого материала. Получим его аналог для трансверсально-изотропного материала. Прежде всего согласно (3.5):

$$\begin{aligned} \Psi_1 &= 4 \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - 2 \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \right), \quad \sqrt{\Psi_2} = \lambda^{-1} J \\ \Psi_3 &= \lambda^2, \quad J = \lambda \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \right) \end{aligned} \quad (4.1)$$

Отсюда видно, что из малости относительного изменения объема $J - 1$ при умеренных значениях λ , следует малость инварианта $\sqrt{\Psi_2} - 1$ и приближенное равенство

$$\Psi_1 = 4 |\partial z / \partial \zeta|^2 - 2\lambda^{-1} \quad (4.2)$$

В силу этого инварианты J и $\sqrt{\Psi_2}$ могут быть учтены простейшим (линейным) образом

$$\Phi = AJ + B \sqrt{\Psi_2} + \chi(\Psi_1, \Psi_3) \quad (4.3)$$

или с учетом выражений (4.1) и (4.2):

$$\Phi = (A\lambda + B) \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \right) + \chi \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|, \lambda \right)$$

Здесь χ — произвольная функция своих аргументов «ответственная», в основном, за деформацию формоизменения.

Согласно формулам (3.10) имеем при этом

$$\begin{aligned} \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_1 &= \left[2(A\lambda + B) + \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^{-1} \frac{\partial \chi}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} \right] \frac{\partial z}{\partial \zeta} \\ \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_2 &= -2(A\lambda + B) \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \\ \{F^{-1} \cdot J \Sigma\}_{33} &= A \left(\left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 - \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 \right) + \frac{\partial \chi}{\partial \lambda} \end{aligned} \quad (4.4)$$

а условия перехода (3.11) принимают вид

$$\begin{aligned} A &= -E_1(1 - v_{12}) - B, \quad \left[\frac{\partial \chi}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} \right]^\wedge = 2E_1(1 + v_{12}) \\ \left[\frac{\partial \chi}{\partial \lambda} \right]^\wedge &= E_1(1 - v_{12}) + B, \quad \left[\frac{\partial^2 \chi}{(\partial |\partial z / \partial \zeta|)^2} \right]^\wedge = 4E_1 \\ \left[\frac{\partial^2 \chi}{\partial |\partial z / \partial \zeta| \partial \lambda} \right]^\wedge &= \sqrt{E_1 E_3} v_{13} + 2E_1(1 - v_{12}) + 2B_1 \\ \left[\frac{\partial^2 \chi}{(\partial \lambda)^2} \right]^\wedge &= E_3 - E_1(1 - v_{12}) - B \end{aligned} \quad (4.5)$$

Поскольку согласно (4.1) $\sqrt{\Psi_2} = J\lambda^{-1}$, можно считать инвариант $\sqrt{\Psi_2}$ «лишним» и положить в (4.4), (4.5) $B = 0$.

Подстановка первых двух из выражений (4.4) в однородное уравнение равновесия (1.2) приводит к уравнению

$$\frac{\partial}{\partial \zeta} \left[\frac{\partial z}{\partial \zeta} \mid \frac{\partial z}{\partial \zeta} \mid^{-1} \frac{\partial \chi}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} \right] = 0$$

из которого следует

$$\frac{\partial z}{\partial \zeta} = \Omega [g_1(\zeta, \lambda) \overline{g_1(\zeta, \lambda)}, \lambda] \frac{g_1(\zeta, \lambda)}{g_1(\zeta, \lambda)}$$

$$z = \left[\int \Omega [g_1(\zeta, \lambda) \overline{g_1(\zeta, \lambda)}, \lambda] g_1(\zeta, \lambda) / \overline{g_1(\zeta, \lambda)} + \overline{g_2(\zeta, \lambda)} \right] \quad (4.6)$$

$$\frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} = \int \frac{\partial}{\partial \bar{\zeta}} \left[\frac{\Omega [g_1(\zeta, \lambda) \overline{g_1(\zeta, \lambda)}, \lambda]}{g_1(\zeta, \lambda)} \right] g_1(\zeta, \lambda) d\zeta + \overline{g_2'(\zeta, \lambda)}$$

Здесь $g_1(\zeta, \lambda), g_2(\zeta, \lambda)$ — произвольные функции своих аргументов, а $\Omega [\dots]$ — решение нелинейного алгебраического уравнения

$$\frac{\partial \chi (|\partial z / \partial \zeta|, \lambda)}{\partial |\partial z / \partial \zeta|} = g_1(\zeta, \lambda) \overline{g_1(\zeta, \lambda)} \quad (4.7)$$

т. е.

$$|\partial z / \partial \zeta| = \Omega [g_1(\zeta, \lambda) \overline{g_1(\zeta, \lambda)}, \lambda] \quad (4.8)$$

Таким образом принятие закона упругости для малосжимаемого материала (4.5) сводит нахождение разрешающих функций $\partial z / \partial \zeta$ и $\partial z / \partial \bar{\zeta}$ к квадратурам и решению нелинейного алгебраического уравнения. С другой стороны, разумный выбор функций g_1, g_2 и Ω позволяет получать точные решения плоской задачи нелинейной теории упругости.

5. Примем для трансверсально изотропного материала квадратичный потенциал

$$\Phi = \sigma^* \left| \frac{\partial z}{\partial \zeta} \right|^2 + \alpha \left| \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} \right|^2 + \beta \lambda^2 \quad (5.1)$$

где σ^*, α, β — упругие постоянные. Согласно соотношениям (3.12) и (1.15) ему в главных осях деформации отвечает закон упругости

$$\sigma_1^\circ = \sigma^* [1 + (1/2) [(\lambda_1 - 1) + (\lambda_2 - 1)]] + (1/2) \alpha [(\lambda_1 - 1) - (\lambda_2 - 1)]$$

$$\sigma_2^\circ = \sigma^* [1 + (1/2) [(\lambda_1 - 1) + (\lambda_2 - 1)]] - (1/2) \alpha [(\lambda_1 - 1) - (\lambda_2 - 1)] \quad (5.2)$$

При $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$ (т. е. при отсутствии деформации) $\sigma_1^\circ = \sigma_2^\circ = \sigma^*$. Таким образом σ^* — величина всестороннего (в плоскости) предварительного условного напряжения, от которого начинается отсчет деформации. Линейность соотношений свидетельствует о том, что упругому потенциалу отвечает неограниченно линейный материал, предварительно всесторонне напряженный.

Из соотношений (5.1) и (3.10) следует

$$\{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 = 2\sigma^* \frac{\partial z}{\partial \zeta}, \quad \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 = 2\alpha \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}}, \quad \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_{33} = 2\beta \lambda \quad (5.3)$$

Подстановка полученных выражений в однородное уравнение равновесия (1.2) приводит к гармоническому уравнению $\partial^2 z / \partial \zeta \partial \bar{\zeta} = 0$, из которого следует

$$\frac{\partial z}{\partial \zeta} = \Phi(\zeta), \quad \frac{\partial z}{\partial \bar{\zeta}} = \overline{\Psi(\zeta)}, \quad z = \int \Phi(\zeta) d\zeta + \overline{\int \Psi(\zeta) d\zeta} \quad (5.4)$$

$$\{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_1 = 2\sigma^* \Phi(\zeta), \quad \{F^{-1} \cdot J\Sigma\}_2 = 2\alpha \overline{\Psi(\zeta)} \quad (5.5)$$

Отсюда и из соотношений (1.3) и (1.6) видна линейность разрешающих краевых задач в этой, в целом, сильно нелинейной проблеме. Это позволяет, аналогично проделанному в [4, 5] для изотропного материала, выявить в чистом виде влияние геометрической нелинейности.

Работа выполнена в рамках Российского фонда фундаментальных исследований.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Черных К. Ф. Нелинейная теория упругости в машиностроительных расчетах. Л.: Машиностроение, 1986. 336 с.
2. Черных К. Ф. Введение в анизотропную упругость. М.: Наука, 1988. 190 с.
3. Новожилов В. В., Черных К. Ф. Об истинных мерах напряжений и деформаций в нелинейной механике деформируемого тела//Изв. АН СССР. 1987. № 5. С. 73—79.
4. Черных К. Ф. Нелинейная плоская теория упругости и ее применение к физически и геометрически нелинейной механике трещин//Успехи механики. 1989. Т. 12. Вып. 4. С. 51—75.
5. Черных К. Ф. Введение в физически и геометрически нелинейную теорию трещин. М.: Наука, 1995. 304 с.

С.-Петербург

Поступила в редакцию
29.VI.1993