

**ИССЛЕДОВАНИЕ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ
ПРОСТРАНСТВЕННОГО ДВИЖЕНИЯ ВЯЗКО НЕЛИНЕЙНО-УПРУГОЙ
ГИБКОЙ СВЯЗИ И ВОЛН, ВОЗНИКАЮЩИХ
ПРИ ДИНАМИЧЕСКОМ ВОЗДЕЙСТВИИ**

А. БАРАЕВ, канд. техн. наук, доцент
Российский государственный технологический университет
им. К.Э. Циолковского, Москва

Исследуются дифференциальные уравнения пространственного движения вязко нелинейно-упругой гибкой связи и свойства волн, возникающих при динамическом воздействии в вязко нелинейно-упругой гибкой связи (ВГС). Доказано, что в вязкой ГС при динамическом воздействии возникают одна продольная волна и две поперечной волны. Основное внимание уделяется исследованию свойств возникающих волн. Определены скорости распространения этих волн.

Введение

В зависимости от материала вязкой гибкой связи (ВГС) ее движения описываются дифференциальными уравнениями в частных производных второго и более высших порядков. Учет сложных законов динамического деформирования реальных материалов и наличие геометрических связей приводят к повышению трансцендентности и нелинейности дифференциальных уравнений, описывающих движение ВГС. В связи с этим в каждом конкретном случае требуются исследовать дифференциальные уравнения движения ВГС и находить методы их решения.

1. Преобразование дифференциальных уравнений

Дифференциальные уравнения движения ВГС можно представит в виде [1]:

$$\rho_0 \ddot{x} = [\sigma^* \zeta (1 + x')] + P_1^*(s, t), \quad \rho_0 \ddot{y} = [\sigma^* \zeta y'] + P_2^*(s, t), \quad (1.1)$$

$$\rho_0 \ddot{z} = [\sigma^* \zeta z'] + P_3^*(s, t), \quad (1.2)$$

$$\cos \alpha = (1 + x')\zeta, \quad \cos \beta = y'\zeta, \quad (1 + \varepsilon)\cos \gamma = z'\zeta. \quad (1.3)$$

Пусть, закон деформирования материала имеет вид:

$$\sigma^* = \sigma^*(\varepsilon, \dot{\varepsilon}), \quad (1.4)$$

где t – время; s – лагранжева координата; $x(s, t)$, $y(s, t)$, $z(s, t)$ – координаты рассматриваемой точки нити в декартовой системе (x, y, z) ; $\sigma^* = \sigma^*(s, t)$ – натяжение; $\varepsilon(s, t)$ – относительная деформация; $P_1^*(s, t)$, $P_2^*(s, t)$, $P_3^*(s, t)$ – составляющие массовой силы $\vec{P} = \vec{P}(s, t)$ на оси x , y , z соответственно; $\alpha(s, t)$, $\beta(s, t)$, $\gamma(s, t)$ – углы, образованные между касательной к ВГС в данной точке и осями координат x , y , z ; ρ_0 – плотность недеформированной ВГС.

Введем обозначения: $\sigma(s, t) = \sigma^*(s, t) / \rho_0$; $P_i(s, t) = P_i^*(s, t) / \rho_0$.

Дифференциальные уравнения движения (1.1) и (1.2) с учетом (1.3), (1.4) и $\sigma' = \sigma_E \varepsilon' + c^2 \dot{\varepsilon}'$ приведем к виду:

$$\begin{aligned} \ddot{x} &= \zeta \left\{ (1 + x')\varepsilon' \sigma_E + (1 + x')\dot{\varepsilon}' c^2 + \sigma x'' \right\} - \sigma \zeta^2 (1 + x')\varepsilon' + P_1(s, t), \\ \ddot{y} &= \zeta \left\{ y'\varepsilon' \sigma_E + y'\dot{\varepsilon}' c^2 + \sigma y'' \right\} - \sigma \zeta^2 y'\varepsilon' + P_2(s, t), \\ \ddot{z} &= \zeta \left\{ z'\varepsilon' \sigma_E + z'\dot{\varepsilon}' c^2 + \sigma z'' \right\} - \sigma \zeta^2 z'\varepsilon' + P_3(s, t), \end{aligned} \quad (1.5)$$

где $\sigma_E = \partial \sigma / \partial \varepsilon$, $c^2 = \partial \sigma / \partial \varepsilon_t$, $\zeta = 1 / (1 + \varepsilon)$.

Учитывая, что $(1 + \varepsilon)(1 + \varepsilon)' = (1 + x')x'' + y'y'' + z'z''$, исключим производную ε' и произведем группировку подобных слагаемых в уравнении (1.5):

$$\begin{aligned}\ddot{x} &= \xi_{11}x'' + \xi_{12}y'' + \xi_{13}z'' + c^2(1 + x')\varepsilon' \quad \zeta + P_1(s, t), \\ \ddot{y} &= \xi_{21}x'' + \xi_{22}y'' + \xi_{23}z'' + c^2y'\varepsilon' \quad \zeta + P_2(s, t), \\ \ddot{z} &= \xi_{31}x'' + \xi_{32}y'' + \xi_{33}z'' + c^2z'\varepsilon' \quad \zeta + P_3(s, t),\end{aligned}\quad (1.6)$$

где $\xi_{11} = \xi_{151}(1 + x')^2 + \chi_{151}$, $\xi_{12} = \xi_{21} = \xi_{151}(1 + x')y'$, $\xi_{22} = \xi_{151}(y')^2 + \chi_{151}$,
 $\xi_{13} = \varepsilon_{31} = \xi_{151}(1 + x')z'$, $\xi_{23} = \xi_{32} = \xi_{151}y'z'$, $\xi_{33} = \xi_{151}(z')^2 + \chi_{151}$,
 $\xi_{151} = \{(1 + \varepsilon)\sigma_E - \sigma\} \zeta^3$, $\chi_{151} = \sigma \zeta$.

Система уравнений (1.6) нелинейная, ее решаем методом характеристик[2]. Пусть, кривая $w(s, t) = 0$ является характеристической кривой. Для этой характеристики система уравнений имеет вид:

$$\begin{aligned}\ddot{x} &= k^2x'' + c^2\zeta(1 + x')\varepsilon' + f_1(s, t) + P_1(s, t), \quad \ddot{y} = k^2y'' + c^2\zeta y'\varepsilon' + f_2(s, t) + P_2(s, t), \\ \ddot{z} &= k^2z'' + c^2\zeta z'\varepsilon' + f_3(s, t) + P_3(s, t),\end{aligned}\quad (1.7)$$

где $f_j(s, t)$ – неизвестные пока функции, $j = 1, 2, 3$; $k = d_Ts$ – угловой коэффициент касательной к характеристической кривой $w(s, t) = 0$.

Подставляя соотношения (1.7) в (1.6) можно получить

$$\begin{aligned}(\xi_{11} - k^2)x'' + \xi_{12}y'' + \xi_{13}z'' &= f_1(s, t), \quad \xi_{21}x'' + (\xi_{22} - k^2)y'' + \xi_{23}z'' = f_2(s, t), \\ \xi_{31}x'' + \xi_{32}y'' + (\xi_{33} - k^2)z'' &= f_3(s, t).\end{aligned}\quad (1.8)$$

Характеристическими корнями этой системы являются [2]:

$$k_{1,2} = (d_Ts)_{1,2} = \pm\sqrt{\sigma_E}, \quad k_{3,4} = (d_Ts)_{3,4} = \pm\sqrt{\sigma \zeta}. \quad (1.9)$$

Характеристические корни $k_{3,4} = (d_Ts)_{3,4} = \pm\sqrt{\sigma \zeta}$ оказывается кратными корнями, т. е. существуют еще корни $k_{5,6} = (d_Ts)_{5,6} = \pm\sqrt{\sigma \zeta}$.

Таким образом, динамическая нагрузка в ВГС распространяется в виде трех волн: одна волна, распространяется вдоль продольной оси ВГС со скоростью $k_{1,2} = (d_Ts)_{1,2} = \pm\sqrt{\sigma_E}$, которая называется продольной волной и две волны распространяются по двум другим направлениям с одинаковой скоростью $k_{3,4} = (d_Ts)_{3,4} = \pm\sqrt{\sigma \zeta}$, $k_{5,6} = (d_Ts)_{5,6} = \pm\sqrt{\sigma \zeta}$, которые называются поперечными волнами. Двойные индексы означает, что данная волна распространяется по положительному и обратному направлениям.

2. Примеры для конкретных случаев

Пусть, закон деформирования имеет вид

$$\sigma^* = A^*\varepsilon + \eta^*\dot{\varepsilon}, \quad (2.1)$$

т. е. деформирование идет по линейно-вязко-упругой модели Томпсона. Если в линейной модели Томпсона (2.1) постоянный коэффициент A^* равняется E , то получается вязко-упругий материал с «запаздывающей упругостью» («модель Фойгта»)

$$\sigma^* = E^*\varepsilon + \eta^*\dot{\varepsilon}. \quad (2.2)$$

В этом случае характеристические корни имеет вид:

$$k_{1,2} = (d_Ts)_{1,2} = \pm\sqrt{A}, \quad k_{3,4} = (d_Ts)_{3,4} = \pm\sqrt{\chi_{162}}, \quad k_{5,6} = (d_Ts)_{5,6} = \pm\sqrt{\chi_{162}}, \quad (2.3)$$

где $A = A^*\rho_0^{-1}$, $\eta = \eta^*\rho_0^{-1}$, $\chi_{162} = (A\varepsilon + \eta\dot{\varepsilon})\zeta$. $\zeta = 1/(1 + \varepsilon)$.

Рассмотрим некоторые свойства волн и схемы движения ВГС, описываемой моделью (2.2). Пусть при монотонном нагружении до некоторого напряжения $\sigma \leq \sigma_\eta$ ВГС деформируется по закону

$$\sigma = E\varepsilon, \quad (2.4)$$

а при $\sigma > \sigma_\eta$ – по закону
$$\sigma = E\varepsilon + \eta \dot{\varepsilon}, \quad (2.5)$$

т.е. предполагается, что при малых деформациях вязкость отсутствует, материал деформируется по закону Гука и только при $\varepsilon > \varepsilon_\eta$ вязкость начинает оказывать влияние на диаграмму растяжения.

При нагружении по первому закону в пределах $\varepsilon \leq \varepsilon_\eta$ в ВГС, возникают одна упругая продольная волна, распространяющаяся со скоростью

$$\tilde{k}_{1,2} = \pm\sqrt{E} \quad (2.6)$$

и поперечные волны, распространяющиеся с одинаковой скоростью

$$\tilde{k}_{3,4} = \pm\sqrt{E\varepsilon\zeta}, \quad \tilde{k}_{5,6} = \pm\sqrt{E\varepsilon\zeta}, \quad \zeta = 1/(1+\varepsilon). \quad (2.7)$$

Эти волны возникают одновременно, но поперечные волны двигаются с меньшей скоростью, чем продольная волна. В дальнейшем рассмотрим только одну поперечную волну, так как она имеет одинаковые свойства.

Пусть теперь $\varepsilon > \varepsilon_\eta$ и ВГС нагружается по закону (2.5). В этом случае в ВГС распространяется упругая продольная волна со скоростью $\tilde{k}_{1,2} = \pm\sqrt{E}$, а поперечная волна распространяется со скоростью

$$k_{pp} = \pm\sqrt{(E\varepsilon + \eta \dot{\varepsilon})\zeta}, \quad \zeta = 1/(1+\varepsilon). \quad (2.8)$$

Можно найти время, когда вязкость начинает оказывать влияние на закон деформирования ВГС. Из условия $\tilde{k}_1 = k_{pp}$ найдем

$$E = (E\varepsilon + \eta \dot{\varepsilon})\zeta, \quad \varepsilon > \varepsilon_\eta, \quad (2.9)$$

отсюда
$$\dot{\varepsilon} = E\eta^{-1}. \quad (2.10)$$

Проинтегрировав последнее соотношение, будем иметь

$$\varepsilon_\eta = E\eta^{-1} (t - t_\eta). \quad (2.11)$$

Данное выражение служит для определения деформаций ε_η , соответствующей моменту времени t_η появления деформации ε_η . Как следует из формулы (2.11), вязкость в ВГС появляется мгновенно и соответствует скорости деформации, определяемой по формуле (2.10).

Пусть, закон деформирования имеет вид

$$\sigma^* = \sigma_s^* + E_1^*(\varepsilon - \varepsilon_s) + \eta^* \dot{\varepsilon}, \quad (2.12)$$

т.е. с линейным упрочнением; где σ_s^* и ε_s – натяжение и относительная деформация, соответствующие пределу упругости материала.

В этом случае скорости распространяющихся волн будут:

$$k_{1,2} = \pm\sqrt{E_1}, \quad k_{3,4} = \pm\sqrt{\chi_{171}}, \quad \chi_{171} = \{\sigma_s^* + E_1^*(\varepsilon - \varepsilon_s) + \eta^* \dot{\varepsilon}\}\zeta, \quad (2.13)$$

где $\sigma_s^* = \sigma_s^*/\rho_0$, $E_1^* = E_1^*/\rho_0$, $\eta^* = \eta^*/\rho_0$, $\zeta = 1/(1+\varepsilon)$.

Если материал ВГС вязко-упругопластический и действующая нагрузка монотонно возрастает, то рассмотренную выше модель можно представить в виде:

$$\sigma = E\varepsilon_s + E_1(\varepsilon - \varepsilon_s) + \eta \dot{\varepsilon}. \quad (2.14)$$

Данная модель предполагает, что ВГС деформируется при малых относительных деформациях по закону Гука

$$\sigma = E \varepsilon, \quad \varepsilon \leq \varepsilon_s. \quad (2.15)$$

Далее, в зависимости от заданных свойств материала, возможно следующие варианты:

1) материал в пределах упругой деформации $\varepsilon_s \geq \varepsilon \geq \varepsilon_\mu$ подчиняется закону

$$\sigma = E \varepsilon_s + \eta \dot{\varepsilon}, \quad (2.16)$$

и при $\varepsilon > \varepsilon_s$ – по закону (2.14), где ε_μ – упругая деформация, соответствующая начальному моменту действия закона (2.16).

2) материал до некоторой деформации $\varepsilon_s < \varepsilon \leq \varepsilon_\eta$ подчиняется упругопластическому закону

$$\sigma = E \varepsilon_s + E_1(\varepsilon - \varepsilon_s), \quad (2.17)$$

и при $\varepsilon > \varepsilon_\eta$ – по закону (2.15), где ε_η – пластическая деформация, соответствующая начальному моменту действия закона (2.17).

Рассмотрим первый случай при деформациях $\varepsilon \geq \varepsilon_s$. При этом в нити последовательно возникают одна вязко продольно-поперечная волна, распространяющаяся со скоростью

$$k_3 = \pm \sqrt{\zeta_{171}(E \varepsilon_s + \eta \dot{\varepsilon})}, \quad \text{при } \varepsilon \leq \varepsilon_s, \quad (2.18)$$

и две вязко-упругопластические волны, распространяющиеся со скоростями

$$k_5 = \pm \sqrt{E_1} \quad \text{и} \quad k_7 = \pm \sqrt{\chi_{171}} \quad \text{при } \varepsilon > \varepsilon_s, \quad \chi_{171} = \{\sigma_s + E_1(\varepsilon - \varepsilon_s) + \eta \dot{\varepsilon}\} \zeta. \quad (2.19)$$

Схема волнового движения, соответствующая деформации $\varepsilon_s < \varepsilon \leq \varepsilon_\eta$, приведена на рис.1. Характеристики $0m$ и $0n$ соответствуют упругой продольной \tilde{k}_1 и поперечной \tilde{k}_3 волнам. Области *I* и *II* являются областями упругих деформаций. Характеристика $t_\eta p$ возникает в момент времени $t_\eta > 0$, соответствует продольно-поперечной волне k_3 области *III* и является областью вязко упругих деформаций.

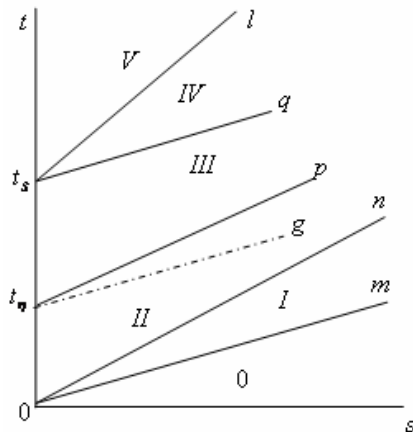


Рис.1. Расположения фронтов волны

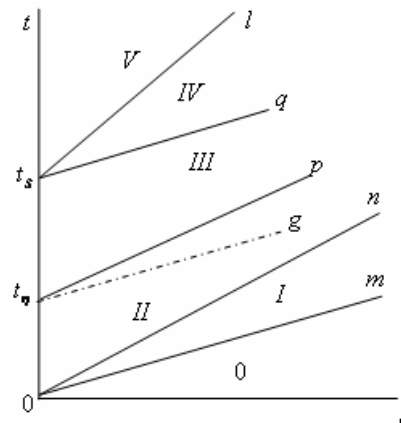


Рис.2. Расположения фронтов волны

Характеристики $t_s q$ и $t_s l$ соответствуют вязко упругопластическим волнам k_5 и k_7 . Прямые $0m$, $t_\eta g$ параллельны и зона запаздывания упругости [3] находится между характеристиками $t_\eta g$ и $t_\eta p$, соответствующими упругой продольной волне \tilde{k}_1 и продольно-поперечной волне вязко-упругой k_3 . Линия

$t_{\eta}g$ является последней характеристикой, соответствующей упругой продольной волне, распространяющейся со скоростью \tilde{k}_1 , а линия $t_{\eta}p$ – первой характеристикой, соответствующей вязко-упругой продольно-поперечной волне, распространяющейся со скоростью k_3 .

Рассмотрим теперь второй случай при деформациях $\varepsilon > \varepsilon_{\eta}$. Последовательность возникновения волн при монотонной нагрузке следующая:

- две упругие волны, распространяющиеся со скоростями (рис.2)

$$\tilde{k}_1 = \pm\sqrt{E} \quad \text{и} \quad \tilde{k}_3 = \pm\sqrt{E\varepsilon\zeta} \quad \text{при} \quad \varepsilon \leq \varepsilon_s; \quad (2.20)$$

- две упругопластические волны, идущие вдоль нити со скоростями

$$k_5 = \pm\sqrt{E_1} \quad \text{и} \quad k_7 = \pm\sqrt{\{E\varepsilon_s + E_1(\varepsilon - \varepsilon_s)\}\zeta} \quad \text{при} \quad \varepsilon > \varepsilon_s; \quad (2.21)$$

- одна вязко упругопластическая продольно-поперечная волна, распространяющаяся со скоростью

$$k_3 = \pm\sqrt{\{E\varepsilon_s + E_1(\varepsilon - \varepsilon_s) + \eta\dot{\varepsilon}\}\zeta}, \quad \text{при} \quad \varepsilon > \varepsilon_{\eta}. \quad (2.22)$$

В данном случае очередность расположения областей III и IV, V поменяется. На схеме, изображенной на рис.1, область III является областью вязко-упругой деформации, а на рис. 2 – вязко-упругопластической деформации. Области IV, V на рис.1 имеют вязко упругопластическую, а на рис.2 – упругопластическую деформацию. Штриховая линия $t_{\eta}g$ является последней характеристикой, соответствующей упругой продольной волне, а линия $t_{\eta}p$ – первой характеристикой упругопластической волны. Область, расположенная между этими характеристиками, является зоной запаздывания текучести [3], а область запаздывания упругости на схеме рис. 2 не возникает.

Пусть материал ВГС деформируется по следующему закону:

$$T^* = \chi^* \varepsilon^q + \eta^* \dot{\varepsilon}, \quad \sigma' = \chi q \varepsilon^{q-1} \varepsilon' + \eta \dot{\varepsilon}', \quad (2.23)$$

тогда при $\varepsilon > \varepsilon_s$ поперечные и продольно-поперечные волны будут распространяться со скоростями

$$\tilde{k}_3 = \pm\sqrt{E\varepsilon_s\zeta}, \quad k_3 = \pm\sqrt{(E\varepsilon_s + \eta\dot{\varepsilon})\zeta}, \\ k_1 = \pm\sqrt{\chi q \varepsilon^{q-1}}, \quad k_3 = \pm\sqrt{\chi_{172}}, \quad \chi_{172} = (\chi \varepsilon^q + \eta \dot{\varepsilon}) \zeta_{172}. \quad (2.24)$$

Выводы

Свойства продольно-поперечной волны, возникающей в вязкой нити, существенно отличается от свойства поперечной волны, возникающей в упругой нити. На фронте поперечной волны, возникающей в упругой нити, деформация и натяжение остаются непрерывными, а на фронте продольно- поперечной волны, возникающей в вязкой нити – являются разрывными.

Л и т е р а т у р а

1. Рахматулин Х. А., Демьянов Ю. А. Прочность при интенсивных кратковременных нагрузках. – Изд.2-е, дополненное. – М.: «Университетская книга; Логос», 2009. – 512с.
2. Кристеску Н. Распространение волн в гибких нитях (влияние скоростей деформации)// ПММ. – Т. 21. – 1957. – Вып. 4. – С. 486-490.
3. Бараев А. Влияние запаздывания текучести на распространение упруго- пластических волн при поперечном ударе// ДАН РУз. – 1977. – № 12. – С. 9-10.

THE INVESTIGATION OF DIFFERENTIAL EQUATIONS OF SPATIAL MOTION OF VISCOUS NON-LINEAR BRACE AND THE WAVES CAUSED BY DYNAMIC ACTION

Baraev A.