

ТЕОРИЯ УПРУГОСТИ

Е. В. МАХОВЕР

НЕКОТОРЫЕ ЗАДАЧИ ТЕОРИИ ПЛАСТИЧНОСТИ
АНИЗОТРОПНЫХ СРЕД

(Представлено академиком В. И. Смирновым 14 IV 1947)

Мы рассматриваем два вида пластической деформации: деформацию кручения и плоскую деформацию, причем указываются необходимые и достаточные условия, которым должны быть подчинены постоянные коэффициенты среды, чтобы данная деформация при любом контуре сечения была осуществима. Условие текучести для анизотропных сред принято согласно гипотезе Mises'a (1), и, таким образом, полная система уравнений, определяющая напряженное пластическое состояние, следующая:

уравнения равновесия

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} = 0; \quad \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} = 0; \\ \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} = 0; \end{aligned} \quad (I)$$

уравнение несжимаемости

$$\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0; \quad (II)$$

условие пластичности:

$$\begin{aligned} F = -\frac{1}{2} [k_{12} (\sigma_x - \sigma_y)^2 + k_{23} (\sigma_y - \sigma_z)^2 + k_{13} (\sigma_z - \sigma_x)^2] - \\ - \tau_{yz} [k_{24} (\sigma_x + \sigma_y) + k_{34} (\sigma_x - \sigma_z)] - \tau_{xz} [k_{35} (\sigma_y - \sigma_z) + k_{15} (\sigma_y - \sigma_x)] - \\ - \tau_{xy} [k_{16} (\sigma_z - \sigma_x) + k_{26} (\sigma_z - \sigma_y)] + k_{45} \tau_{yz} \tau_{xz} + k_{56} \tau_{xy} \tau_{yz} + k_{46} \tau_{xy} \tau_{xz} + \\ + \frac{1}{2} [k_{44} \tau_{yz}^2 + k_{55} \tau_{xz}^2 + k_{66} \tau_{xy}^2] = k^2 \end{aligned} \quad (III)$$

и условия линейной зависимости между напряжениями и скоростями деформации:

$$\begin{aligned} \frac{\partial v_x}{\partial x} = c \frac{dF}{d\sigma_x}, \quad \frac{\partial v_y}{\partial z} + \frac{\partial v_z}{\partial y} = c \frac{dF}{d\tau_{yz}}, \\ \frac{\partial v_y}{\partial y} = c \frac{dF}{d\sigma_y}, \quad \frac{\partial v_x}{\partial z} + \frac{\partial v_z}{\partial x} = c \frac{dF}{d\tau_{xz}}, \\ \frac{\partial v_z}{\partial z} = c \frac{dF}{d\sigma_z}, \quad \frac{\partial v_x}{\partial y} + \frac{\partial v_y}{\partial x} = c \frac{dF}{d\tau_{xy}}. \end{aligned} \quad (IV)$$

Здесь $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z, \tau_{xz}, \tau_{yz}, \tau_{xy}$ — компоненты напряжений; v_x, v_y, v_z — компоненты скоростей деформации; k_{ij} — постоянные анизотропии;

c — коэффициент пропорциональности, который является неизвестной функцией координат.

§ 1. Пластическое кручение анизотропной среды. Постановка задачи. Анизотропное тело любого контура сечения скручивается некоторым моментом. Ось z направлена вдоль оси тела перпендикулярно к плоскости момента. Угол закручивания на единицу длины равен ϑ . Предполагается чистое кручение:

$$v_x = -\vartheta yz, \quad v_y = \vartheta xz, \quad v_z = \varphi(x, y). \quad (1)$$

В силу сделанных нами допущений система уравнений (I)–(IV) значительно упрощается и сводится к системе двух уравнений

$$A \left(\frac{\partial \Phi}{\partial y} \right)^2 + 2B \frac{\partial \Phi}{\partial x} \frac{\partial \Phi}{\partial y} + C \left(\frac{\partial \Phi}{\partial x} \right)^2 = k^2, \quad (2)$$

$$d\Phi_{y^2} + (b-c)\Phi_{xy} + (a-d)\Phi_{x^2} - c\Phi_{x^3} = 0, \quad (3)$$

где постоянные A, B, C, a, b, c, d определенным образом выражаются через k_{ij} , а функция $\Phi(x, y)$ связана с напряжениями следующими соотношениями:

$$\tau_{xz} = \frac{\partial \Phi}{\partial y}, \quad \tau_{yz} = -\frac{\partial \Phi}{\partial x}.$$

Обычным способом доказывается, что на контуре сечения $\Phi(x, y) = 0$ уравнение (2) некоторым аффинным преобразованием координат легко приводится к уравнению

$$\Phi_x^2 + \Phi_y^2 = k^2, \quad (4)$$

и на преобразованном контуре $\Phi = 0$. Интегралом уравнения, очевидно, является поверхность постоянного ската, построенная на преобразованном контуре.

Условие на контуре полностью определяет интеграл уравнения (2). Для того чтобы этот интеграл удовлетворял также и уравнению (3) при любой форме сечения, необходимо и достаточно, чтобы его коэффициенты были равны нулю. Таким образом, пластическая деформация кручения возможна только в среде, постоянные пластичности которой подчинены уравнениям:

$$a = 0, \quad b = 0, \quad c = 0, \quad d = 0. \quad (5)$$

В частности, полученные условия тождественно выполняются в кристаллах с регулярной анизотропией. Для деформации чистого кручения кристаллов гексагональной системы необходимо и достаточно, чтобы

$$k_{23}^2 (2k_{12} - k_{23}) = 0. \quad (6)$$

В телах с моноклинной анизотропией постоянные k_{ij} должны быть связаны соотношениями:

$$k_{23} k_{26} (k_{13} + k_{23}) + k_{23} (k_{16} + k_{26})^2 = 0, \quad k_{13} k_{23} (k_{16} + k_{26}) = 0. \quad (7)$$

§ 2. Плоская пластическая деформация. При плоской деформации

$$v_z = 0, \quad v_x = v_x(x, y), \quad v_y = v_y(x, y), \quad (8)$$

и все компоненты напряжений не зависят от z . Анализируя уравнения (I)–(IV) при дополнительных соотношениях (8), мы приходим к

тому, что плоская деформация при произвольной форме области и произвольных граничных условиях возможна только тогда, когда коэффициенты удовлетворяют некоторым вполне определенным соотношениям, которые мы не выписываем из-за их громоздкости. Эти соотношения тождественно выполняются для систем регулярной, гексагональной и моноклинной.

Остановимся на плоской пластической деформации моноклинной среды. В такой среде

$$\tau_{xz} = \tau_{yz} = 0, \quad \sigma_z = a_1 \sigma_x + a_2 \sigma_y + a_3 \sigma_z, \quad (9)$$

где коэффициенты a_i — некоторые выражения, составленные из постоянных k_{ij} . Условие (III) в этом случае можно представить в виде:

$$[\sigma_x - \sigma_y + 2\kappa \tau_{xy}]^2 + 4\lambda^2 \tau_{xy}^2 = 4k^2, \quad (10)$$

где κ и λ — некоторые постоянные.

Таким образом, σ_x , σ_y , τ_{xy} определяются уравнением (10) и уравнениями равновесия:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} = 0, \quad (11)$$

Введем новые функции σ и θ , полагая

$$\sigma_x + \kappa \tau_{xy} = \sigma + k \sin 2\theta, \quad \sigma_y - \kappa \tau_{xy} = \sigma - k \sin 2\theta, \quad \tau_{xy} = -\frac{k}{\lambda} \cos 2\theta. \quad (12)$$

Уравнение (10) удовлетворяется тождественно.

Уравнения (11) переходят в следующие:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma}{\partial x} + 2k \left(\cos 2\theta - \frac{\kappa}{\lambda} \sin 2\theta \right) \frac{\partial \theta}{\partial x} + \frac{2k}{\lambda} \sin 2\theta \frac{\partial \theta}{\partial y} &= 0, \\ \frac{\partial \sigma}{\partial y} - 2k \left(\cos 2\theta - \frac{\kappa}{\lambda} \sin 2\theta \right) \frac{\partial \theta}{\partial y} + \frac{2k}{\lambda} \sin 2\theta \frac{\partial \theta}{\partial x} &= 0. \end{aligned} \quad (13)$$

Уравнения (13) имеют два семейства действительных ортогональных характеристик, уравнения которых суть

$$\frac{dx}{dy} = \frac{\sin 2\theta}{(\lambda \cos 2\theta - \kappa \sin 2\theta) + \sqrt{(\lambda \cos 2\theta - \kappa \sin 2\theta)^2 + \sin^2 2\theta}}, \quad (14)$$

$$\frac{\sigma}{2k} + \omega(\theta) = \xi = \text{const},$$

и

$$\frac{dy}{dx} = \frac{\sin 2\theta}{(\lambda \cos 2\theta - \kappa \sin 2\theta) - \sqrt{(\lambda \cos 2\theta - \kappa \sin 2\theta)^2 + \sin^2 2\theta}}, \quad (15)$$

$$\frac{\sigma}{2k} - \omega(\theta) = \eta = \text{const},$$

где

$$\omega(\theta) = \int_0^\theta \frac{1}{\lambda} \sqrt{(\lambda \cos 2\theta - \kappa \sin 2\theta)^2 + \sin^2 2\theta} d\theta.$$

Если принять за новые переменные ξ и η , то уравнения (13) преобразуются к канонической форме

$$\frac{\partial \xi}{\partial x} + \text{tg } \varphi \frac{\partial \xi}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial \eta}{\partial x} \text{tg } \varphi - \frac{\partial \eta}{\partial y} = 0. \quad (16)$$

Здесь φ — угол наклона характеристик (14) к оси OX . Применяя преобразование М. Леви ⁽²⁾, мы получим линейную систему

$$\frac{\partial y}{\partial \eta} = \operatorname{tg} \varphi \frac{\partial v}{\partial \eta}, \quad \frac{\partial y}{\partial \xi} = -\operatorname{ctg} \varphi \frac{\partial x}{\partial \xi}. \quad (17)$$

Ее можно свести к системе с ограниченными коэффициентами, введя в качестве новых неизвестных составляющие u и v радиуса-вектора в рассматриваемой точке по направлениям касательной и нормали к характеристике (14), проходящей через данную точку. Эта система имеет вид:

$$\frac{\partial v}{\partial \eta} - \frac{1}{2} \frac{d\varphi}{d\omega} u = 0, \quad \frac{\partial u}{\partial \xi} - \frac{1}{2} \frac{d\varphi}{d\omega} v = 0. \quad (18)$$

Теория интегрирования этих уравнений, аналогична теории интегрирования уравнений изотропных пластических сред.

Преобразование М. Леви выполнимо, если $\frac{D(\xi, \eta)}{D(x, y)} \neq 0$. Равенство $\frac{D(\xi, \eta)}{D(x, y)} = 0$ возможно только в следующих случаях: а) $\xi = \operatorname{const}$, $\eta \neq \operatorname{const}$; б) $\xi \neq \operatorname{const}$, $\eta = \operatorname{const}$, в) $\xi = \operatorname{const}$, $\eta = \operatorname{const}$. Каждому из этих случаев отвечает особый тип интегралов уравнений пластичности.

В случае а) этот интеграл имеет вид:

$$\frac{\sigma}{2k} + \omega(\theta) = \operatorname{const}, \quad (19)$$

$$y = -\frac{(\lambda \cos 3\theta - \alpha \sin 2\theta)^2 + \sin^2 2\theta}{\sin 2\theta} x + \psi_1(\theta).$$

В случае б)

$$\frac{\sigma}{2k} - \omega(\theta) = \operatorname{const}, \quad (20)$$

$$y = \frac{\sin 2\theta}{(\lambda \cos 2\theta - \alpha \sin 2\theta) + \sqrt{(\lambda \cos 2\theta - \alpha \sin 2\theta)^2 + \sin^2 2\theta}} + \psi_2(\theta).$$

В случае в) σ и θ суть постоянные, что соответствует равномерному напряженному состоянию.

В случае а) или б), как это видно, например, из уравнений (14) и (20), характеристики одного из семейств суть прямые. В случае в) прямолинейны характеристики обоих семейств.

Выражаю глубокую благодарность профессору С. Г. Михлину за консультацию и руководство работой.

Поступило
14 IV 1947

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

¹ R. v. Mises, ZAMM, 8, Н. 3 (1928). ² С. Г. Михлин, Математическая теория пластичности (в книге С. А. Христианович, С. Г. Михлин, Б. Б. Девисон, Некоторые новые вопросы механики сплошной среды), изд. АН СССР, 1933.