

Тензор напряжений

Получат близкодействие:

Силы взаимодействия между элементами среды являются силами близкодействия
 \Rightarrow симметричные силы, действующие на выделен. обьем — поверхностная сила

Опн $\bar{F} = \int_V \bar{F}(x) dV$ — главный вектор сил

$$\int_V \bar{F}(x) dV = \int_{\partial V} \bar{P}_n dS \quad (*)$$

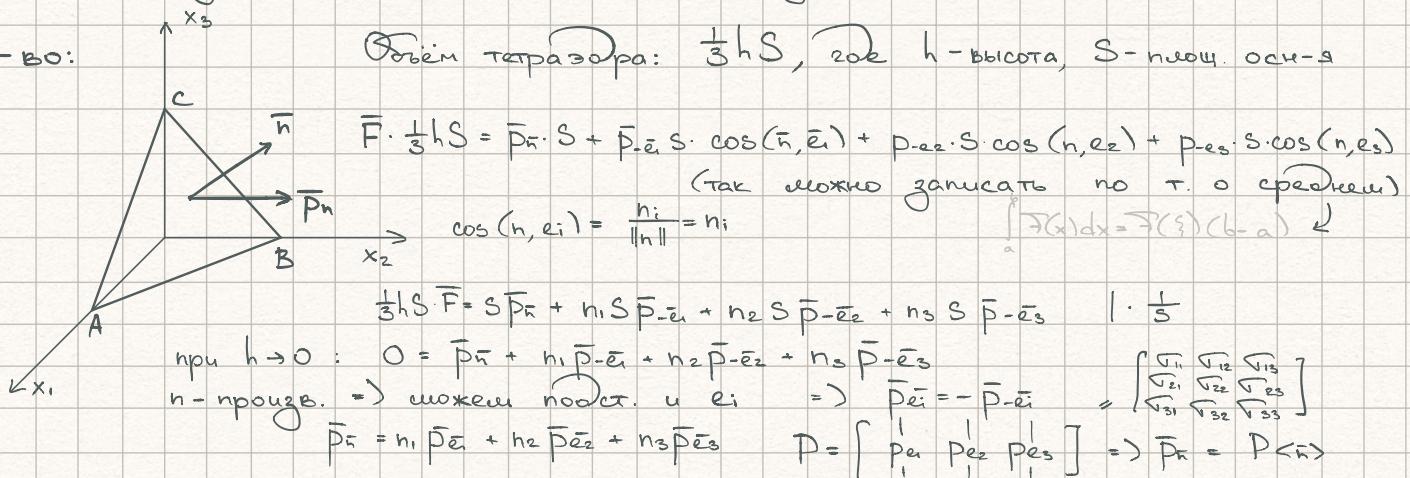
Число 2 (теорема Коши):

Пусть $H \subset V$ находится такая \bar{F} , что $\operatorname{Div} \bar{P}_n$ вин. *

Тогда \bar{P}_n зависит от \bar{n} линейно, т.е. Элемент P такой, что $\bar{P}_n = P \langle \bar{n} \rangle$

1-во:

Рассмотрим тетраэдра: $\frac{1}{3} h S$, где h — высота, S — подщеч. основа



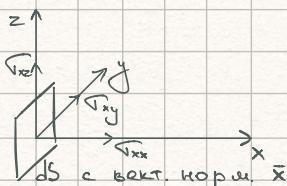
Опн P — тензор напряжений Коши

$$\int_V \bar{P}_n dS = \int_V P \langle \bar{n} \rangle dS \stackrel{\text{рассл}}{=} \int_V \operatorname{div} P dV \quad (\operatorname{div} P)_i = \frac{\partial \bar{P}_{ij}}{\partial x_j}, \quad \text{сумм-е по } j$$

$$\int_V \bar{x} \times \bar{F}(x) dV = \int_V \bar{x} \times \bar{P}_n dS = \int_V \bar{x} \times P \langle \bar{n} \rangle dS = \int_V \bar{x} \times \bar{P}_{\perp n} n_i dS \stackrel{\text{рассл}}{=} \int_V \frac{\partial P}{\partial x_i} (\bar{x} \times \bar{P}_{\perp n}) dV = \int_V (\bar{e}_i \times \bar{P}_{\perp n} + \bar{x} \times \frac{\partial \bar{P}_{\perp n}}{\partial x_i}) dV =$$

$$= \int_V (\Delta + \bar{x} \times \operatorname{div} P) dV \quad \text{такое } \Delta = (\sqrt{e_{23}} - \sqrt{e_{32}}) \bar{e}_1 + (\sqrt{e_{31}} - \sqrt{e_{13}}) \bar{e}_2 + (\sqrt{e_{12}} - \sqrt{e_{21}}) \bar{e}_3$$

$$\bar{F} = \operatorname{div} P \quad \Rightarrow \quad \int_V \Delta dV = 0 \quad \Rightarrow \quad \Delta = 0 \quad \Rightarrow \quad \bar{v}_{ij} = \bar{v}_{ji}$$



Связь напряжений и деформаций

Идеально упругое и гиперупругое тело

Опн Тело идеально упругое, если $P = \varphi(\epsilon)$

Опн Путь нагружения — процесс изменения тензора напряжений (деформаций) в зависимости от некот. возвр. параметра.

$$\epsilon = \epsilon^*, P = P^* \Rightarrow 6 независ. компонент$$

$$R^c(\epsilon_{ij}) \text{ или } R^c(v_{ij})$$

Опн Тело гиперупругое, если работа над элементом — поверхности в замкн. цикле по напр-ям или деформ-ям = 0

$$\sum A = \sum_j dE_{ij} \quad \sum A = \sum_i dE, \quad A:B = \text{tr}(AB^T)$$

свёртка
новый инвариант

$$\oint dA = \oint \sum_j dE_{ij} = 0$$

$$dU = \sum_j dE_{ij} \quad E_{ij} = \frac{\partial U}{\partial E_{ij}}$$

A \rightarrow d

$$\oint dF = F(A) - F(A) = 0$$

$$F(x,y) \quad dF = \frac{\partial F}{\partial x} dx + \frac{\partial F}{\partial y} dy$$

Если хотим обратить завис-ть:

$$\begin{aligned} F &= u & x &= E_{ij} \\ y &= \frac{\partial u}{\partial E_{ij}} = E_{ij} & \Phi &= \sum_{ij} E_{ij} - u(E_{ij}) \quad | \quad \frac{\partial}{\partial E_{ij}} \\ E_{ij} &= \frac{\partial \Phi}{\partial E_{ij}} \end{aligned}$$

Преобразование лежанда:

$$\begin{aligned} (x,y) &\rightarrow (\Phi, y) \\ y &= F(x) \quad \Phi = yx - F(x) \end{aligned}$$

Опр. U - упругая энергия
 Φ потенциал деформации

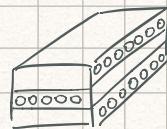
Линейная теория упругости

$$P = \psi(\epsilon) - \text{инерция}$$

Опр. $E_{ij} = E_{jkl} E_{kl}$, $E_{ij} = \Pi_{jkl} \Pi_{kl}$
 E_{jkl} - тензор модулей упругости
 Π_{jkl} - тензор модулей податливости

$$P = P^*, \quad \epsilon = \epsilon^* \Rightarrow E_{jkl} = E_{jkl} = E_{jlk} \quad \Pi_{jkl} = \Pi_{jkl} = \Pi_{jlk}$$

тут 27 констант — слишком много



ex: соусы

Закон Гука

Для изотропного тела

Опр. Тело изотропно, если есть инвариантность относительно группы вращений

Ex. Q-ортог. ин-ца $\Rightarrow Q^{-1} = Q^T$

$$\begin{aligned} \epsilon' &= Q \epsilon Q^T & \text{Если } P = P(\epsilon), \text{ то } P' = P(\epsilon') \\ P' &= Q P Q^T \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P &= \lambda I + \beta \epsilon + \gamma \epsilon^2 & \text{но т. Гамильт.-Кэли} \quad J_1 - J_2 \epsilon + J_3 \epsilon^2 - \epsilon^3 = 0 \Rightarrow \epsilon^3 = F(J_1, J_2, J_3, \epsilon, \epsilon^2) \\ P' &= Q P Q^T = \underbrace{\lambda Q Q^T}_{=I} + \underbrace{\beta Q \epsilon Q^T}_{=\epsilon'} + \gamma \underbrace{Q \epsilon^2 Q^T}_{=(\epsilon')^2} = P(\epsilon') \end{aligned}$$

Закон Гука:

$$P = \lambda \text{tr} \epsilon I + 2\mu \epsilon \quad \text{tr} \epsilon = \epsilon_{11} + \epsilon_{22} + \epsilon_{33} \quad \lambda, \mu - \text{коэф-ты} \text{ I class}$$

Навесим на него tr:

$$\text{tr} P = 3\lambda \text{tr} \epsilon + 2\mu \text{tr} \epsilon \Rightarrow \epsilon = \frac{1}{2\mu} \left(P - \frac{3\lambda}{3\lambda + 2\mu} I \right)$$

Константы можно брать из эксперимента:



$$P = \begin{bmatrix} P & 0 & 0 \\ 0 & P & 0 \\ 0 & 0 & P \end{bmatrix}$$

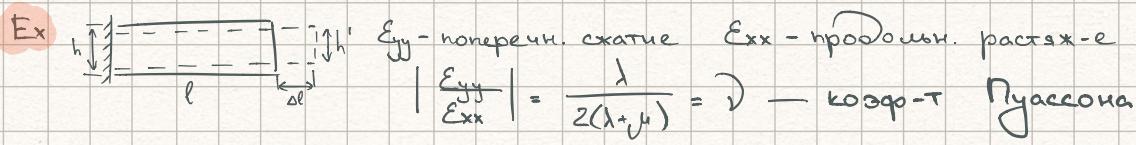
$$\begin{aligned} \epsilon_{xx} &= \epsilon_{11} = \frac{\lambda + \mu}{\mu(3\lambda + 2\mu)} P \\ \epsilon_{yy} &= \epsilon_{22} = -\frac{\lambda}{2\mu(3\lambda + 2\mu)} P \end{aligned}$$

из теории: сила пропорц. расстяж.

$$E = \frac{\mu(3\lambda + 2\mu)}{\lambda + \mu} - \text{модуль Юнга}$$

(коэф-т расстяж.)

$$P = E \epsilon_{xx}$$



Значит:

$$E_{xx} = \frac{\Delta l}{l} \Big| \Rightarrow E$$

Значит:

$$\text{или } E_{xx} = \frac{\Delta l}{l} \Big| \Rightarrow \lambda$$

$$E_{yy} = \frac{h_i - h}{h}$$