

## ЗАДАНИЕ

### Задача 1

Для линейно упругого материала, представленного на рисунке 1х записать общий вид матрицы жёсткости в двух декартовых ортогональных системах координат. Общий вид должен показывать априори равные друг-другу значения и нулевые значения коэффициентов матриц жёсткости. Охарактеризовать тип материала.

Вариант	Рисунок	СК 1	СК 2
5	16	$x_3 x_2 x_1$	$x_3^* x_1^* x_2^*$

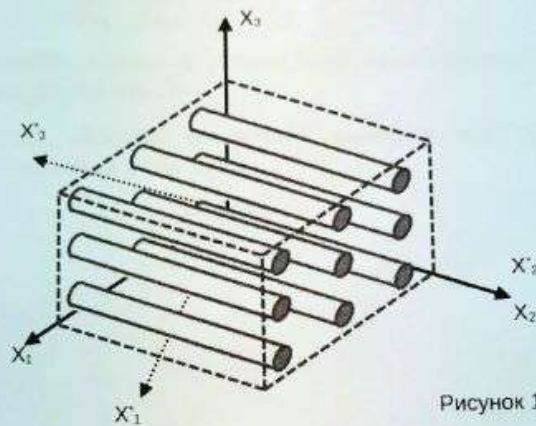


Рисунок 16

### Задача 2

Построить область допустимых состояний многослойного композиционного материала в системе координат  $\sigma_{11} - \sigma_{22} - \tau_{12}$  многослойного композиционного материала, работающего в условиях плоского напряжённого состояния. Указать характерные значения напряжений. Схема армирования  $[\varphi_1 \delta_1 / \varphi_2 \delta_2]$ . Материал монослоев ортотропный, технические характеристики упругости которого заданы в осях ортотропии. Модули упругости 1о рода  $E_1$  Па и  $E_2$  Па, сдвиговой модуль  $G_{12}$  Па, коэффициент Пуассона  $\nu_{12}$  ед. Гипотеза прочности материала монослоя согласно теории максимальных нормальных напряжений. В системе координат монослоя предел прочности на растяжение в направлении 1  $F_{+1}$  Па, предел прочности на сжатие в направлении 1  $F_{-1}$  Па, предел прочности на растяжение в направлении 2  $F_{+2}$  Па, предел прочности на сжатие в направлении 2  $F_{-2}$  Па. Предел прочности на сдвиг каждого монослоя  $F_{12} = 1$  Па.

Допускается изображение области допустимого состояния многослойного композиционного материала в проекции только на одну плоскость  $\sigma_{11} - \sigma_{22}$  и по наступлению предельного состояния каждого из монослоев отдельно

Вар	$\varphi_1$	$\varphi_2$	$E_1$	$E_2$	$\nu_{12}$	$G_{12}$	$F_{+1}$	$F_{-1}$	$F_{+2}$	$F_{-2}$	$\delta_1$	$\delta_2$
5	0	0	10	4	0,1	4	10	-6	4	-6	0,5	0,5



### Решение: Задача 1

Соотношения закона Гука, записанные в матричном виде, имеют вид:

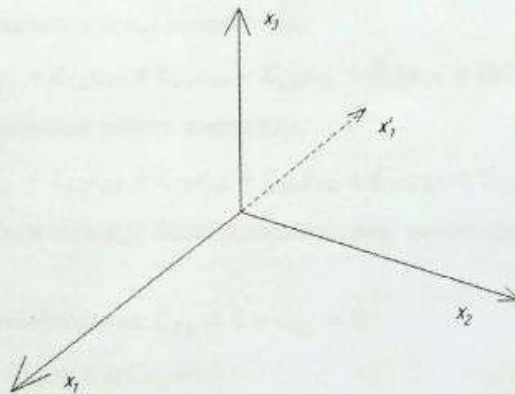
$$\{\sigma\} = [C]\{\epsilon\}$$

Рассмотрим общий вид матрицы жесткости для общего случая линейно-упругого тела:

$$[C] = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & C_{14} & C_{15} & C_{16} \\ C_{21} & C_{22} & C_{23} & C_{24} & C_{25} & C_{26} \\ C_{31} & C_{32} & C_{33} & C_{34} & C_{35} & C_{36} \\ C_{41} & C_{42} & C_{43} & C_{44} & C_{45} & C_{46} \\ C_{51} & C_{52} & C_{53} & C_{54} & C_{55} & C_{56} \\ C_{61} & C_{62} & C_{63} & C_{64} & C_{65} & C_{66} \end{bmatrix}$$

Постараемся определить нулевые и равные элементы матрицы, пронаблюдав за материалом, изображенным на рисунке 1б.

Заметим в материале свойства симметрии: плоскость  $x_2x_3$  есть плоскость симметрии. Рассмотрим поворот оси  $x_1$  на  $180^\circ$ :



При этом значение напряжения  $\sigma_{11}$ , в силу симметрии материала, должно иметь то же значение и в новой системе координат  $x_1'x_2x_3$ .

Матрица преобразования поворота будет иметь вид:

$$[T] = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

При преобразовании координат тензор (мы рассматриваем тензоры напряжений и деформаций) в новой СК будет иметь вид:

$$[T'_x] = [T][T_x][T]^T$$

Тогда тензоры напряжений и деформации примут виды:

$$[T'_\sigma] = [T][T_\sigma][T]^T$$

$$[T'_\sigma] = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_{11} & \tau_{12} & \tau_{12} \\ \tau_{12} & \sigma_{22} & \tau_{12} \\ \tau_{12} & \tau_{12} & \sigma_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sigma_{11} & -\tau_{12} & -\tau_{12} \\ \tau_{12} & \sigma_{22} & \tau_{12} \\ \tau_{12} & \tau_{12} & \sigma_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T'_\sigma] = \begin{bmatrix} \sigma_{11} & -\tau_{12} & -\tau_{13} \\ -\tau_{12} & \sigma_{22} & \tau_{23} \\ -\tau_{13} & \tau_{23} & \sigma_{33} \end{bmatrix}$$

Аналогично для тензора деформаций:

$$[T'_\epsilon] = \begin{bmatrix} \epsilon_{11} & -\frac{1}{2}\gamma_{12} & -\frac{1}{2}\gamma_{13} \\ -\frac{1}{2}\gamma_{21} & \epsilon_{22} & \frac{1}{2}\gamma_{23} \\ -\frac{1}{2}\gamma_{31} & \frac{1}{2}\gamma_{32} & \epsilon_{33} \end{bmatrix}$$

Тогда выражение для закона Гука будет иметь вид:

$$\begin{Bmatrix} \sigma_{11} \\ \sigma_{22} \\ \sigma_{33} \\ -\tau_{12} \\ -\tau_{13} \\ \tau_{23} \end{Bmatrix} = [C] \begin{Bmatrix} \epsilon_{11} \\ \epsilon_{22} \\ \epsilon_{33} \\ -\gamma_{12} \\ -\gamma_{13} \\ \gamma_{23} \end{Bmatrix} \quad (1)$$

Его алгебраическая запись для  $\sigma_{11}$  примет вид:

$$\sigma_{11} = C_{11}\epsilon_{11} + C_{12}\epsilon_{22} + C_{13}\epsilon_{33} - C_{14}\gamma_{12} - C_{15}\gamma_{13} + C_{16}\gamma_{23}$$

В старой СК алгебраическая запись имела вид:

$$\sigma_{11} = C_{11}\epsilon_{11} + C_{12}\epsilon_{22} + C_{13}\epsilon_{33} + C_{14}\gamma_{12} + C_{15}\gamma_{13} + C_{16}\gamma_{23}$$

Для того, чтобы записи для  $\sigma_{11}$  были одинаковыми, необходимо, чтобы  $C_{15} = 0$  и  $C_{16} = 0$ .

Аналогично для  $\sigma_{22}$  необходимо:  $C_{24} = 0$  и  $C_{25} = 0$

Для  $\sigma_{33}$  необходимо:  $C_{34} = 0$  и  $C_{35} = 0$

Для  $\tau_{12}$  необходимо  $C_{46} = 0$

Для  $\tau_{13}$  необходимо  $C_{56} = 0$

Для  $\tau_{22}$  необходимо  $C_{66} = 0$

Тогда матрица жесткости примет вид:

$$[C] = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & C_{16} \\ C_{21} & C_{22} & C_{23} & 0 & 0 & C_{26} \\ C_{31} & C_{32} & C_{33} & 0 & 0 & C_{36} \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & C_{45} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{54} & C_{55} & 0 \\ C_{61} & C_{62} & C_{63} & 0 & 0 & C_{66} \end{bmatrix}$$

Аналогичные выкладки можно провести заметив, что плоскость  $x_1x_3$  тоже является плоскостью симметрии. Рассмотрим поворот оси  $x_2$  на  $180^\circ$ . Матрица преобразования примет вид:



$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Вновь воспользовавшись соотношением  $[T'_\sigma] = [T][T_\sigma][T]^T$  и записав закон Гука  $\{\sigma\} = [C]\{\varepsilon\}$  получим алгебраические записи для напряжений. Приведем рассуждения для  $\sigma_{11}$ :

$$\sigma_{11} = C_{11}\varepsilon_{11} + C_{12}\varepsilon_{12} + C_{13}\varepsilon_{33} - C_{16}\gamma_{23}$$

Запись в старой СК:

$$\sigma_{11} = C_{11}\varepsilon_{11} + C_{12}\varepsilon_{12} + C_{13}\varepsilon_{33} + C_{16}\gamma_{23}$$

Для того, чтобы в обеих СК запись  $\sigma_{11}$  была идентичной, необходимо, чтобы  $C_{16} = 0$

Из остальных алгебраических записей получим:  $C_{16} = C_{26} = C_{36} = C_{45} = 0$

Тогда матрица жесткости в СК  $x_3x_2x_1$  примет вид:

$$[C] = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C_{12} & C_{22} & C_{23} & 0 & 0 & 0 \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C_{66} \end{bmatrix} \quad (2)$$

Данное анизотропное тело обладает тремя взаимно перпендикулярными плоскостями симметрии. Такое тело называется ортотропным. Его линейно упругие свойства описываются девятью параметрами. В системе координат, в которой координатные плоскости совпадают с плоскостями симметрии тела, закон Гука имеет вид (1). При этом оси системы координат, перпендикулярные плоскостям симметрии, являются осями симметрии 2-го порядка.

Для нас важно, что ортотропный материал – материал, чья матрица жесткости имеет вид (2) и как следствие: нормальные напряжения не зависят от угла деформации.

Рассмотрим теперь запись матрицы жесткости для СК  $x_3^*x_1^*x_2^*$  - повернутой относительно исходной СК на угол  $\varphi$ . Для нее запись закона Гука будет иметь вид:

$$\left\{ \begin{array}{l} \sigma'_{11} = C'_{11}\varepsilon'_{11} + C'_{12}\varepsilon'_{22} + C'_{13}\varepsilon'_{33} + C'_{15}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{22} = C'_{21}\varepsilon'_{11} + C'_{22}\varepsilon'_{22} + C'_{23}\varepsilon'_{33} + C'_{25}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{33} = C'_{31}\varepsilon'_{11} + C'_{32}\varepsilon'_{22} + C'_{33}\varepsilon'_{33} + C'_{35}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{12} = C'_{44}\gamma'_{12} + C'_{46}\gamma'_{23} \\ \sigma'_{13} = C'_{51}\varepsilon'_{11} + C'_{52}\varepsilon'_{22} + C'_{53}\varepsilon'_{33} + C'_{55}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{23} = C'_{64}\gamma'_{12} + C'_{66}\gamma'_{23} \end{array} \right.$$

Коэффициенты ( $i, j=1, 2, \dots, 6$ ) называются коэффициентами жесткости линейно упругого тела. Они подлежат экспериментальному определению. Важно отметить, что равенства

справедливы как для изотропного, так и для анизотропного тел. В матричном виде их записывают так:  $\{\sigma\} = [C]\{\varepsilon\}$

$$[C] = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & C_{15} & 0 \\ C_{21} & C_{22} & C_{23} & 0 & C_{25} & 0 \\ C_{31} & C_{32} & C_{33} & 0 & C_{35} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 & C_{46} \\ C_{51} & C_{52} & C_{53} & 0 & C_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{64} & 0 & C_{66} \end{bmatrix}$$

При этом в новой СК коэффициенты жесткости вычисляются как:

$$\left\{ \begin{aligned} C'_{11} &= C_{11} \cdot \cos^4(\varphi) + C_{33} \cdot \sin^4(\varphi) + 2(C_{13} + 2C_{55}) \cdot \sin^2(\varphi) \cos^2(\varphi) \\ C'_{22} &= C_{22} \\ C'_{33} &= C_{33} \cdot \cos^4(\varphi) + C_{11} \cdot \sin^4(\varphi) + 2(C_{13} + 2C_{55}) \cdot \sin^2(\varphi) \cos^2(\varphi) \\ C'_{13} &= C'_{31} = (C_{11} + C_{33} - 2C_{13} - 4C_{55}) \cdot \sin^2(\varphi) \cos^2(\varphi) + C_{13} \\ C'_{55} &= (C_{11} + C_{33} - 2C_{13} - 4C_{55}) \cdot \sin^2(\varphi) \cos^2(\varphi) + C_{55} \\ C'_{15} &= C'_{51} = (C_{33} \cdot \sin^2(\varphi) - C_{11} \cdot \cos^2(\varphi) + (C_{13} + 2C_{55}) \cdot \cos(2\varphi)) \cdot \sin(\varphi) \cos(\varphi) \\ C'_{35} &= C'_{53} = (C_{33} \cdot \cos^2(\varphi) - C_{11} \cdot \sin^2(\varphi) - (C_{13} + 2C_{55}) \cdot \cos(2\varphi)) \cdot \sin(\varphi) \cos(\varphi) \\ C'_{12} &= C'_{21} = C_{12} \cdot \cos^2(\varphi) + C_{23} \cdot \sin^2(\varphi) \\ C'_{23} &= C'_{32} = C_{12} \cdot \sin^2(\varphi) + C_{23} \cdot \cos^2(\varphi) \\ C'_{25} &= C'_{52} = (C_{23} - C_{12}) \cdot \sin(\varphi) \cdot \cos(\varphi) \\ C'_{44} &= C_{44} \cdot \cos^2(\varphi) + C_{66} \cdot \sin^2(\varphi) \\ C'_{66} &= C_{44} \cdot \sin^2(\varphi) + C_{66} \cdot \cos^2(\varphi) \\ C'_{46} &= C'_{64} = (C_{66} - C_{44}) \cdot \sin(\varphi) \cdot \cos(\varphi) \end{aligned} \right.$$

Запишем обратный закон Гука через коэффициенты упругих податливостей:

$$\left\{ \begin{aligned} \varepsilon_{11} &= S_{11} \cdot \sigma_{11} + S_{12} \cdot \sigma_{22} + S_{13} \cdot \sigma_{33} \\ \varepsilon_{22} &= S_{21} \cdot \sigma_{11} + S_{22} \cdot \sigma_{22} + S_{23} \cdot \sigma_{33} \\ \varepsilon_{33} &= S_{31} \cdot \sigma_{11} + S_{32} \cdot \sigma_{22} + S_{33} \cdot \sigma_{33} \\ \gamma_{12} &= S_{44} \cdot \sigma_{12} \\ \gamma_{13} &= S_{55} \cdot \sigma_{13} \\ \gamma_{23} &= S_{66} \cdot \sigma_{23} \end{aligned} \right.$$



В практических расчётах коэффициенты упругих податливостей удобно записывать с помощью технических характеристик упругости, имеющих определённый физический смысл. Применяя их, получим следующую запись закона Гука:

$$\left\{ \begin{aligned} \varepsilon_{11} &= \frac{\sigma_{11}}{E_1} - \frac{\nu_{21}}{E_2} \cdot \frac{\sigma_{22}}{E_2} - \frac{\nu_{31}}{E_3} \cdot \frac{\sigma_{33}}{E_3} \\ \varepsilon_{22} &= \frac{\nu_{12}}{E_1} \cdot \frac{\sigma_{11}}{E_1} + \frac{\sigma_{22}}{E_2} - \frac{\sigma_{22}}{E_2} \cdot \frac{\nu_{32}}{E_3} \cdot \frac{\sigma_{33}}{E_3} \\ \varepsilon_{33} &= \frac{\nu_{13}}{E_1} \cdot \frac{\sigma_{11}}{E_1} - \frac{\nu_{23}}{E_2} \cdot \frac{\sigma_{22}}{E_2} + \frac{\sigma_{33}}{E_3} \\ \gamma_{12} &= \frac{\sigma_{12}}{G_{12}} \\ \gamma_{13} &= \frac{\sigma_{13}}{G_{13}} \\ \gamma_{23} &= \frac{\sigma_{23}}{G_{23}} \end{aligned} \right.$$

В формулах (5) введены такие обозначения для технических характеристик упругости:  $E_1, E_2, E_3$  - модули упругости материала при растяжении в направлении осей  $x_1, x_2, x_3$  соответственно;  $G_{12}, G_{23}, G_{13}$  - модули сдвига в плоскостях  $x_1x_2, x_2x_3, x_1x_3$  соответственно;  $\nu_{ij}$  - коэффициенты Пуассона, для которых первый индекс указывает направление действующего напряжения, а второй - направление возникающей при этом поперечной деформации. В силу симметрии матрицы упругих податливостей должны выполняться следующие равенства:

$$\frac{\nu_{21}}{E_2} = \frac{\nu_{12}}{E_1}, \quad \frac{\nu_{31}}{E_3} = \frac{\nu_{13}}{E_1}, \quad \frac{\nu_{32}}{E_3} = \frac{\nu_{23}}{E_2}$$

Представленные технические характеристики упругости ортотропного тела определяются при обработке экспериментально полученных результатов. Равенства, записанные с помощью этих параметров будут иметь такой вид:

$$\left\{ \begin{aligned} \sigma_{11} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1(1 - \nu_{23} \cdot \nu_{32}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2(\nu_{12} + \nu_{13} \cdot \nu_{32}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3(\nu_{13} + \nu_{12} \cdot \nu_{32}) \cdot \varepsilon_{33}) \\ \sigma_{22} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1(\nu_{21} + \nu_{23} \cdot \nu_{31}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2(1 - \nu_{31} \cdot \nu_{13}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3(\nu_{23} + \nu_{13} \cdot \nu_{21}) \cdot \varepsilon_{33}) \\ \sigma_{33} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1(\nu_{31} + \nu_{32} \cdot \nu_{21}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2(\nu_{32} + \nu_{31} \cdot \nu_{12}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3(1 - \nu_{21} \cdot \nu_{12}) \cdot \varepsilon_{33}) \\ \sigma_{12} &= G_{12} \cdot \gamma_{12} \\ \sigma_{13} &= G_{13} \cdot \gamma_{13} \\ \sigma_{23} &= G_{23} \cdot \gamma_{23} \end{aligned} \right.$$

где  $\Delta = 1 - \nu_{12} \cdot \nu_{21} - \nu_{23} \cdot \nu_{32} - \nu_{13} \cdot \nu_{31} - 2 \cdot \nu_{12} \cdot \nu_{23} \cdot \nu_{31}$

Вернемся теперь к записям коэффициентов жесткости в новой СК. Введем связь между коэффициентами жесткости и покажем, какой вид при введенных связях будет принимать матрица жесткости:

Пускай:  $C_{11} = C_{33}$ ,  $C_{21} = C_{23}$ ,  $C_{44} = C_{66}$ ,  $C_{11} = C_{13} + 2C_{55}$ . С их учетом будем иметь:

$$\left\{ \begin{array}{l} C'_{11} = C_{11} \\ C'_{22} = C_{22} \\ C'_{33} = C_{11} \\ C'_{13} = C_{31} = C_{13} \\ C'_{55} = C_{55} \\ C'_{15} = C'_{51} = 0 \\ C'_{35} = C'_{53} = 0 \\ C'_{12} = C'_{21} = C_{12} \\ C'_{23} = C'_{32} = C_{11} \\ C'_{25} = C'_{52} = 0 \\ C'_{44} = C_{44} \\ C'_{66} = C_{44} \\ C'_{46} = 0 \end{array} \right. \quad (3)$$

При этом закон Гука будет иметь запись:

$$\left\{ \begin{array}{l} \sigma'_{11} = C'_{11}\epsilon'_{11} + C'_{12}\epsilon'_{22} + C'_{13}\epsilon'_{33} \\ \sigma'_{22} = C'_{12}\epsilon'_{11} + C'_{22}\epsilon'_{22} + C'_{23}\epsilon'_{33} \\ \sigma'_{33} = C'_{13}\epsilon'_{11} + C'_{23}\epsilon'_{22} + C'_{33}\epsilon'_{33} \\ \sigma'_{12} = C'_{44}\gamma'_{12} \\ \sigma'_{13} = C'_{44}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{23} = C'_{66}\gamma'_{23} \end{array} \right.$$

$$[C] = \begin{bmatrix} C'_{11} & C'_{12} & C'_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C'_{12} & C'_{22} & C'_{23} & 0 & 0 & 0 \\ C'_{13} & C'_{23} & C'_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C'_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C'_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C'_{66} \end{bmatrix}$$

Как видно, при произвольном повороте системы координат на угол  $\varphi$  относительно оси  $X_2$  определяющие соотношения остаются неизменными и имеют вид, приведенный



выше. Анизотропное тело, для которого выполняются равенства (3), называется трансверсально изотропным телом. Ось X2 является осью симметрии n-го порядка, перпендикулярная ей плоскость XIX3 – плоскостью симметрии. При этом количество независимых коэффициентов упругости равно 5:

$$[C] = [C]' = \begin{bmatrix} A & D & C & 0 & 0 & 0 \\ D & B & D & 0 & 0 & 0 \\ C & D & A & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & E & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{A-C}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & E \end{bmatrix}$$

### ЗАДАЧА 2

Найде глобальные матрицы жесткости и упругих податливостей. Для этого запишем для начала матрицу жесткости первого монослоя в локальной СК:

$$C_1 = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & 0 \\ C_{12} & C_{22} & 0 \\ 0 & 0 & C_{33} \end{bmatrix}$$

Здесь:

$$C_{11} = \frac{E_1}{1 - \nu_{12} * \nu_{21}}$$

$$C_{22} = \frac{E_2}{1 - \nu_{12} * \nu_{21}}$$

$$C_{12} = \frac{\nu_{12} E_2}{1 - \nu_{12} * \nu_{21}}$$

$$C_{33} = G_1, \quad \nu_{21} = \nu_{12} * \frac{E_2}{E_1}$$

Тогда в глобальной СК матрица жесткости примет вид:

$$C_{1\Sigma} = T_{11} * C_1 * T_{11}^T$$

$T_{11}$  – матрица  $T_1$  перехода в глобальную СК для первого монослоя, имеющая вид:

$$T_{11} = \begin{bmatrix} (\cos(\varphi_1))^2 & (\sin(\varphi_1))^2 & 2 \cos(\varphi_1) * \sin(\varphi_1) \\ (\sin(\varphi_1))^2 & (\cos(\varphi_1))^2 & -2 \cos(\varphi_1) * \sin(\varphi_1) \\ -\cos(\varphi_1) * \sin(\varphi_1) & \cos(\varphi_1) * \sin(\varphi_1) & (\cos(\varphi_1))^2 - (\sin(\varphi_1))^2 \end{bmatrix}$$

В программной среде Mathcad подставим значения из дано и определим:

$$C_{1\Sigma} = \begin{bmatrix} 10,04 & 0,40 & 0 \\ 0,40 & 4,01 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

Сразу же определим матрицу упругих податливостей как обратную матрице жесткости:



$$S_{1\Sigma} = C_{1\Sigma}^{-1} = \begin{bmatrix} 0,1 & -0,01 & 0 \\ -0,01 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 0,25 \end{bmatrix}$$

В локальной СК запись матрицы жесткости 2-го монослоя аналогична записи матрицы жесткости для 1-го монослоя:

$$C_2 = C_1$$

Матрица жесткости второго монослоя в глобальной СК:

$$C_{2\Sigma} = T_{12} * C_1 * T_{12}^T$$

$$T_{12} = \begin{bmatrix} (\cos(\varphi_2))^2 & (\sin(\varphi_2))^2 & 2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ (\sin(\varphi_2))^2 & (\cos(\varphi_2))^2 & -2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ -\cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & (\cos(\varphi_2))^2 - (\sin(\varphi_2))^2 \end{bmatrix}$$

$$C_{2\Sigma} = \begin{bmatrix} 10,04 & 0,40 & 0 \\ 0,40 & 4,01 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

Соответственно матрица упругих податливостей 2-го монослоя:

$$S_{2\Sigma} = C_{2\Sigma}^{-1} = \begin{bmatrix} 0,1 & -0,01 & 0 \\ -0,01 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 0,25 \end{bmatrix}$$

Окончательно получим:

$$C_\Sigma = \delta_1 * C_{1\Sigma} + \delta_2 * C_{2\Sigma} = \begin{bmatrix} 10,04 & 0,40 & 0 \\ 0,40 & 4,01 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

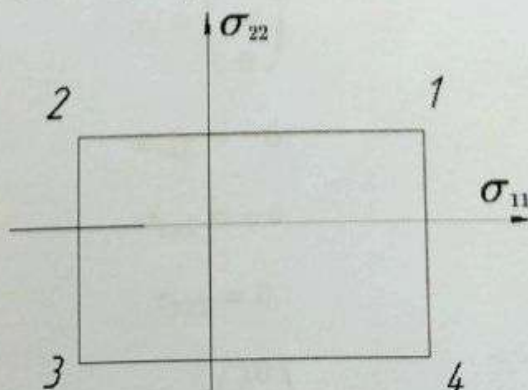
Соответствующая матрица упругих податливостей:

$$S_\Sigma = C_\Sigma^{-1} = \begin{bmatrix} 0,1 & -0,01 & 0 \\ -0,01 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 0,25 \end{bmatrix}$$

Вектор напряжений в глобальной СК будет иметь запись:

$$\langle \sigma_\Sigma \rangle = [C_\Sigma] \cdot [T_{2i}] \cdot [S_i] \cdot \langle \sigma_i \rangle$$

Изобразим изначальную область допустимых состояний:



Для первого монослоя

$$S_1 = \begin{bmatrix} 0,1 & -0,01 & 0 \\ -0,01 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 0,25 \end{bmatrix}$$

$$K_1 = [C_\Sigma] * T_{21} * S_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Где:

$$T_{21} = \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_i) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_i) \rangle^2 & \cos(\varphi_i) \cdot \sin(\varphi_i) \\ \langle \sin(\varphi_i) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_i) \rangle^2 & -\cos(\varphi_i) \cdot \sin(\varphi_i) \\ -2 \cos(\varphi_i) \cdot \sin(\varphi_i) & 2 \cos(\varphi_i) \cdot \sin(\varphi_i) & \langle \cos(\varphi_i) \rangle^2 - \langle \sin(\varphi_i) \rangle^2 \end{bmatrix}$$

Для точки 1:

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_\Sigma = K_1 * \sigma_1 = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

То есть:

$$\sigma_{11\Sigma} = 10$$

$$\sigma_{22\Sigma} = 4$$

$$\tau_{12\Sigma} = 0$$

Для точки 2:

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} -6 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{11\Sigma} = -6$$

$$\sigma_{11\Sigma} = 4$$

$$\tau_{12\Sigma} = 0$$

Для точки 3:

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} -6 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{11\Sigma} = -6$$

$$\sigma_{22\Sigma} = -6$$

$$\tau_{12\Sigma} = 0$$

Для точки 4:

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} 10 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix}$$



$$\sigma_{11z} = 10$$

$$\sigma_{22z} = -6$$

$$\tau_{12z} = 0$$

Для второго момента:

$$S_z = \begin{bmatrix} 0,1 & -0,01 & 0 \\ -0,01 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 0,25 \end{bmatrix}$$

$$K_z = [C_z] * T_{zz} * S_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_{zz} = \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_z) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_z) \rangle^2 & \cos(\varphi_z) * \sin(\varphi_z) \\ \langle \sin(\varphi_z) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_z) \rangle^2 & -\cos(\varphi_z) * \sin(\varphi_z) \\ -2 \cos(\varphi_z) * \sin(\varphi_z) & 2 \cos(\varphi_z) * \sin(\varphi_z) & (\cos(\varphi_z))^2 - (\sin(\varphi_z))^2 \end{bmatrix}$$

Для точки 1:

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_z = K_z * \sigma_1 = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

То есть:

$$\sigma_{11z} = 10$$

$$\sigma_{22z} = 4$$

$$\tau_{12z} = 0$$

Для точки 2:

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} -6 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{11z} = -6$$

$$\sigma_{22z} = 4$$

$$\tau_{12z} = 0$$

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} -6 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{11z} = -6$$

$$\sigma_{11z} = -6$$

Для точки 4:

$$\tau_{12\Sigma} = 0$$

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} 10 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{11\Sigma} = 10$$

$$\sigma_{22\Sigma} = -6$$

$$\tau_{12\Sigma} = 0$$

То есть области допустимых значений для обоих слоев одинаковы и остаются неизменными что при локальной СК, что при глобальной, что соответствует логике, так как по условию заданы нулевые углы  $\varphi_1$  и  $\varphi_2$ , что соответствует тому, что СК обоих слоев совпадает с глобальной СК. Так как для всех точек  $\tau_{12\Sigma} = 0$  то область допустимых значений изобразим в плоскости  $\sigma_{11}\sigma_{22}$ :

