

Министерство образования и науки Российской Федерации  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего  
образования  
«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана  
(национальный исследовательский университет)»  
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)

Кафедра «Космические аппараты и ракеты-носители»  
Дисциплина «Механика деформируемого твердого тела»

Домашнее задание №1  
Вариант №4

Студентка: Гусева Н. А.

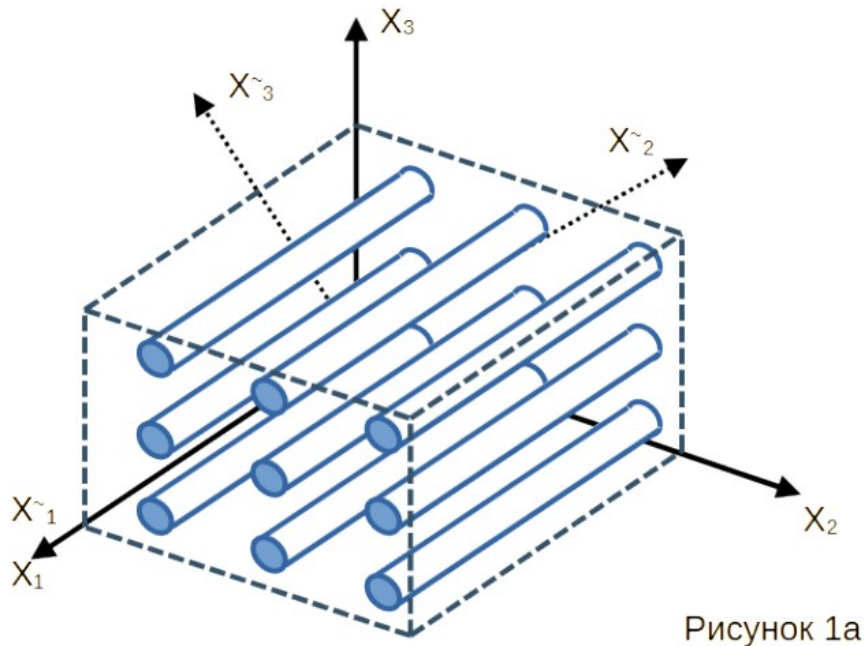
Группа:  
СМ1-81

Преподаватель: Муравьев В. В.

Москва, 2023 год.

### Задача 1.

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



Исходные данные:

СК\_1:  $X_3, X_1, X_2$ ;

СК\_2:  $X_{\sim 2}, X_{\sim 1}, X_{\sim 3}$

Аналитическое выражение закона Гука для данного линейного упругого материала примет следующий упрощенный вид:

$$\begin{aligned}\sigma_{11} &= C_{11}\varepsilon_{11} + C_{12}\varepsilon_{22} + C_{13}\varepsilon_{33} \\ \sigma_{22} &= C_{21}\varepsilon_{11} + C_{22}\varepsilon_{22} + C_{23}\varepsilon_{33} \\ \sigma_{33} &= C_{31}\varepsilon_{11} + C_{32}\varepsilon_{22} + C_{33}\varepsilon_{33} \\ \sigma_{12} &= C_{44}\gamma_{12} \\ \sigma_{13} &= C_{55}\gamma_{13} \\ \sigma_{23} &= C_{66}\gamma_{23}\end{aligned}\quad (1)$$

$$C = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C_{21} & C_{22} & C_{23} & 0 & 0 & 0 \\ C_{31} & C_{32} & C_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C_{66} \end{bmatrix}$$

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.

Рассмотрим соотношения в системе координат, повёрнутой на угол  $\varphi$  относительно оси  $X_1$ . Соотношения закона Гука будут иметь вид:

$$\begin{aligned} \sigma'_{11} &= C'_{11}\varepsilon'_{11} + C'_{12}\varepsilon'_{22} + C'_{13}\varepsilon'_{33} + C'_{16}\gamma'_{23} \\ \sigma'_{22} &= C'_{21}\varepsilon'_{11} + C'_{22}\varepsilon'_{22} + C'_{23}\varepsilon'_{33} + C'_{26}\gamma'_{23} \\ \sigma'_{33} &= C'_{31}\varepsilon'_{11} + C'_{32}\varepsilon'_{22} + C'_{33}\varepsilon'_{33} + C'_{36}\gamma'_{23} \\ \sigma'_{12} &= C'_{44}\gamma'_{12} + C'_{45}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{13} &= C'_{54}\gamma'_{12} + C'_{55}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{23} &= C'_{61}\varepsilon'_{11} + C'_{62}\varepsilon'_{22} + C'_{63}\varepsilon'_{33} + C'_{66}\gamma'_{23} \end{aligned} \quad (2)$$

Коэффициенты  $C_{ij}$  ( $i, j=1, 2, \dots, 6$ ) называются коэффициентами жёсткости линейно упругого тела. Они подлежат экспериментальному определению. Важно отметить, что равенства (2) справедливы как для изотропного, так и для анизотропного тел. В матричном виде их записывают так:  $\{\sigma\} = [C]\{\varepsilon\}$

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

При этом в новой системе координат коэффициенты жёсткости вычисляются по формулам:

$$\begin{aligned}
C'_{11} &= C_{11} \\
C'_{22} &= C_{22} \cdot \cos(\varphi)^4 + C_{33} \cdot \sin(\varphi)^4 + 2 (C_{23} + 2 C_{66}) \cdot \sin(\varphi)^2 \cos(\varphi)^2 \\
C'_{33} &= C_{33} \cdot \cos(\varphi)^2 + C_{22} \cdot \sin(\varphi)^2 + 2 (C_{23} + 2 C_{66}) \cdot \sin(\varphi)^2 \cos(\varphi)^2 \\
C'_{23} &= C'_{32} = (C_{22} + C_{33} - 2 C_{23} - 4 \cdot C_{66}) \cdot \sin(\varphi)^2 \cos(\varphi)^2 + C_{23} \\
C'_{66} &= (C_{22} + C_{33} - 2 C_{23} - 4 \cdot C_{66}) \cdot \sin(\varphi)^2 \cos(\varphi)^2 + C_{66} \\
C'_{26} &= C'_{62} = (C_{33} \cdot \sin(\varphi)^2 - C_{22} \cdot \cos(\varphi)^2 + (C_{23} + 2 C_{66}) \cdot \cos(2\varphi)) \cdot \sin(\varphi) \cos(\varphi) \\
C'_{36} &= C'_{63} = (C_{33} \cdot \cos(\varphi)^2 - C_{22} \cdot \sin(\varphi)^2 - (C_{23} + 2 C_{66}) \cdot \cos(2\varphi)) \cdot \sin(\varphi) \cos(\varphi) \\
C'_{12} &= C'_{21} = C_{12} \cdot \cos(\varphi)^2 + C_{13} \cdot \sin(\varphi)^2 \\
C'_{13} &= C'_{31} = C_{12} \cdot \sin(\varphi)^2 + C_{13} \cdot \cos(\varphi)^2 \\
C'_{16} &= C'_{61} = (C_{13} - C_{12}) \sin(\varphi) \cdot \cos(\varphi) \\
C'_{44} &= C_{44} \cdot \cos(\varphi)^2 + C_{55} \cdot \sin(\varphi)^2 \\
C'_{55} &= C_{44} \cdot \sin(\varphi)^2 + C_{55} \cdot \cos(\varphi)^2 \\
C'_{45} &= C'_{54} = (C_{55} - C_{44}) \cdot \sin(\varphi) \cdot \cos(\varphi)
\end{aligned} \tag{3}$$

Равенства (1) можно обратить и записать их в форме:  $\{\varepsilon\} = [S] \{\sigma\}$ . Будем иметь такие зависимости:

$$\begin{aligned}
\varepsilon_{11} &= S_{11} \cdot \sigma_{11} + S_{12} \cdot \sigma_{22} + S_{13} \cdot \sigma_{33} \\
\varepsilon_{22} &= S_{21} \cdot \sigma_{11} + S_{22} \cdot \sigma_{22} + S_{23} \cdot \sigma_{33} \\
\varepsilon_{33} &= S_{31} \cdot \sigma_{11} + S_{32} \cdot \sigma_{22} + S_{33} \cdot \sigma_{33} \\
\gamma_{12} &= S_{44} \cdot \sigma_{12} \\
\gamma_{13} &= S_{55} \cdot \sigma_{13} \\
\gamma_{23} &= S_{66} \cdot \sigma_{23}
\end{aligned} \tag{4}$$

В практических расчётах коэффициенты упругих податливостей удобно записывать с помощью технических характеристик упругости, имеющих определённый физический смысл. Тогда равенства (4) принимают следующий вид:

$$\begin{aligned}
\varepsilon_{11} &= \frac{\sigma_{11}}{E_1} - \frac{v_{21}}{E_2} \cdot \sigma_{22} - \frac{v_{31}}{E_3} \cdot \sigma_{33} \\
\varepsilon_{22} &= -\frac{v_{12}}{E_1} \cdot \sigma_{11} + \frac{\sigma_{22}}{E_2} - \frac{v_{32}}{E_3} \cdot \sigma_{33} \\
\varepsilon_{33} &= -\frac{v_{13}}{E_1} \cdot \sigma_{11} - \frac{v_{23}}{E_2} \cdot \sigma_{22} + \frac{\sigma_{33}}{E_3} \\
\gamma_{12} &= \frac{\sigma_{12}}{G_{12}} \\
\gamma_{13} &= \frac{\sigma_{13}}{G_{13}} \\
\gamma_{23} &= \frac{\sigma_{23}}{G_{23}}
\end{aligned} \tag{5}$$

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;  $G_{12}, G_{13}, G_{23}$  - модули сдвига в плоскостях  $X_1 X_2, X_2 X_3, X_3 X_1$  соответственно;  $v_{ij} (i \neq j)$  - 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:

$$\frac{v_{21}}{E_2} = \frac{v_{12}}{E_1} \quad \frac{v_{31}}{E_3} = \frac{v_{13}}{E_1} \quad \frac{v_{32}}{E_3} = \frac{v_{23}}{E_2} \tag{6}$$

Представленные технические характеристики упругости ортотропного тела определяются при обработке экспериментально полученных результатов. Равенства (1), записанные с помощью этих параметров будут иметь такой вид:

$$\begin{aligned}
\sigma_{11} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1 (1 - v_{23} \cdot v_{32}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2 (v_{12} + v_{13} \cdot v_{32}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3 (v_{13} + v_{12} \cdot v_{23}) \cdot \varepsilon_{33}) \\
\sigma_{22} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1 (v_{21} + v_{23} \cdot v_{31}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2 (1 - v_{31} \cdot v_{13}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3 (v_{23} + v_{13} \cdot v_{21}) \cdot \varepsilon_{33}) \\
\sigma_{33} &= \frac{1}{\Delta} \cdot (E_1 (v_{31} + v_{32} \cdot v_{21}) \cdot \varepsilon_{11} + E_2 (v_{32} + v_{31} \cdot v_{12}) \cdot \varepsilon_{22} + E_3 (1 - v_{21} \cdot v_{12}) \cdot \varepsilon_{33}) \\
\sigma_{12} &= G_{12} \cdot \gamma_{12} \\
\sigma_{13} &= G_{13} \cdot \gamma_{13} \\
\sigma_{23} &= G_{23} \cdot \gamma_{23}
\end{aligned} \tag{7}$$

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

Обратимся к формулам (3). Пусть коэффициенты жёсткости связаны

следующими четырьмя зависимостями:

$$C_{22} = C_{33} \quad C_{12} = C_{13} \quad C_{44} = C_{55} \quad C_{22} = C_{23} + 2 C_{66}$$

Количество независимых характеристик упругости сокращается до пяти. При этом для произвольного угла поворота  $\varphi$  будем иметь:

$$\begin{aligned} C'_{22} &= C'_{33} = C_{22} \\ C'_{23} &= C'_{32} = C_{23} \\ C'_{66} &= C_{66} \\ C'_{11} &= C_{11} \\ C'_{16} &= C'_{61} = 0 \\ C'_{26} &= C'_{62} = 0 \\ C'_{12} &= C'_{21} = C_{12} \\ C'_{13} &= C'_{31} = C_{12} \\ C'_{36} &= C'_{63} = 0 \\ C'_{44} &= C'_{55} = C_{44} \\ C'_{45} &= C'_{54} = 0 \end{aligned} \quad (8)$$

В новой системе координат соотношения закона Гука примут такой вид:

$$\begin{aligned} \sigma'_{11} &= C'_{11}\varepsilon'_{11} + C'_{12}\varepsilon'_{22} + C'_{13}\varepsilon'_{33} \\ \sigma'_{22} &= C'_{12}\varepsilon'_{11} + C'_{22}\varepsilon'_{22} + C'_{23}\varepsilon'_{33} \\ \sigma'_{33} &= C'_{13}\varepsilon'_{11} + C'_{23}\varepsilon'_{22} + C'_{33}\varepsilon'_{33} \\ \sigma'_{12} &= C'_{44}\gamma'_{12} \\ \sigma'_{13} &= C'_{44}\gamma'_{13} \\ \sigma'_{23} &= C'_{66}\gamma'_{23} \end{aligned} \quad C' = \begin{bmatrix} C'_{11} & C'_{12} & C'_{12} & 0 & 0 & 0 \\ C'_{12} & C'_{22} & C'_{23} & 0 & 0 & 0 \\ C'_{12} & C'_{23} & C'_{22} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C'_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C'_{44} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C'_{66} \end{bmatrix}$$

Как видно, при произвольном повороте системы координат на угол  $\varphi$  относительно оси  $X_3$  определяющие соотношения остаются неизменными и имеют вид (1). Анизотропное тело, для которого выполняются равенства (8), называется трансверсально изотропным телом. Ось  $X_1$  является осью симметрии  $n$ -го порядка, перпендикулярная ей плоскость  $X_2 X_3$  – плоскостью симметрии.

### Задача 1.

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

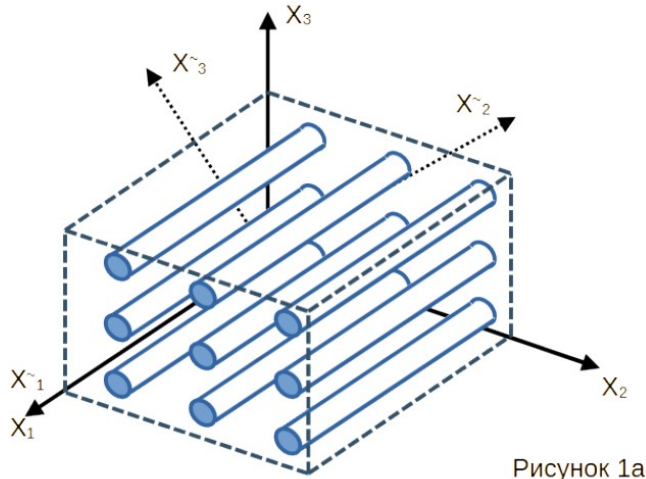


Рисунок 1а

Исходные данные:

СК\_1:  $X_3 X_1 X_2$ ;

СК\_2:  $X_{\sim 2} X_{\sim 1} X_{\sim 3}$

Материал является трансверсально изотропным, такой материал имеет ось симметрии. Количество независимых характеристик упругости равняется пяти.

$$E = f_1(A, B, C, D)$$

$$F = f_2(A, B, C, D)$$

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

$X_3 X_1 X_2$ ;

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

$X_{\sim 2} X_{\sim 1} X_{\sim 3}$

$$A = C + 2 F \quad F = \frac{A - C}{2}$$

## Задача 2.

Построить область допустимых состояний многослойного композиционного материала в системе координат  $\sigma_{11} - \sigma_{22}$  многослойного композиционного материала, работающего в условиях плоского напряжённого состояния. Указать характерные значения напряжений.

Схема армирования  $[\varphi_1 \delta_1 / \varphi_2 \delta_2]$ . Материал монослоёв 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.

Исходные данные:

$$\begin{aligned} \varphi_1 &:= -45^\circ & \varphi_2 &:= 45^\circ & \delta_1 &:= 0.5 & \nu_{12} &:= 0.1 & F_1 &:= 10 \text{ Pa} & F_{-1} &:= -6 \text{ Pa} \\ E_1 &:= 10 \text{ Pa} & E_2 &:= 4 \text{ Pa} & \delta_2 &:= 0.5 & G_{12} &:= 4 \cdot \text{Pa} & F_2 &:= 4 \text{ Pa} & F_{-2} &:= -6 \text{ Pa} \end{aligned}$$

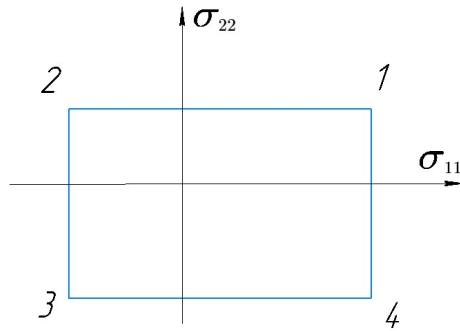
$$\nu_{21} := \frac{\nu_{12} \cdot E_2}{E_1} = 0.04$$

$$C_{11} := \frac{E_1}{1 - \nu_{12} \cdot \nu_{21}} \quad C_{22} := \frac{E_2}{1 - \nu_{12} \cdot \nu_{21}} \quad C_{12} := \nu_{21} \cdot \frac{E_1}{1 - \nu_{12} \cdot \nu_{21}} \quad C_{33} := G_{12}$$

Матрицы поворота:

$$\begin{aligned} T_{11} &:= \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 & 2 \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) \\ \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 & -2 \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) \\ -\cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) & \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) & \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 - \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 \end{bmatrix} \\ T_{12} &:= \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 & 2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 & -2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ -\cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 - \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 \end{bmatrix} \\ T_{21} &:= \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 & \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) \\ \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 & -\cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) \\ -2 \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) & 2 \cos(\varphi_1) \cdot \sin(\varphi_1) & \langle \cos(\varphi_1) \rangle^2 - \langle \sin(\varphi_1) \rangle^2 \end{bmatrix} \\ T_{22} &:= \begin{bmatrix} \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 & \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 & \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 & \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 & -\cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) \\ -2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & 2 \cos(\varphi_2) \cdot \sin(\varphi_2) & \langle \cos(\varphi_2) \rangle^2 - \langle \sin(\varphi_2) \rangle^2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$





Найдем глобальную матрицу жесткости и упругих податливостей.

Матрица жесткости первого монослоя в локальной системе координат:

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

Матрица жесткости первого монослоя в глобальной системе координат:

$$C_{1\Sigma} := T_{11} \cdot C_1 \cdot T_{11}^T = \begin{bmatrix} 7.71486 & -0.28514 & 1.50602 \\ -0.28514 & 7.71486 & 1.50602 \\ 1.50602 & 1.50602 & 3.31325 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

Матрица упругих податливостей первого монослоя глобальной системы координат:

$$S_{1\Sigma} := C_{1\Sigma}^{-1} = \begin{bmatrix} 0.145 & 0.02 & -0.075 \\ 0.02 & 0.145 & -0.075 \\ -0.075 & -0.075 & 0.37 \end{bmatrix} \text{ Pa}^{-1}$$

Матрица жесткости второго монослоя в локальной системе координат:

$$C_2 := C_1$$

Матрица жесткости второго монослоя в глобальной системе координат:

$$C_{2\Sigma} := T_{12} \cdot C_2 \cdot T_{12}^T = \begin{bmatrix} 7.71486 & -0.28514 & -1.50602 \\ -0.28514 & 7.71486 & -1.50602 \\ -1.50602 & -1.50602 & 3.31325 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

Матрица упругих податливостей второго монослоя в глобальной системы координат:

$$S_{2\Sigma} := C_{2\Sigma}^{-1} = \begin{bmatrix} 0.145 & 0.02 & 0.075 \\ 0.02 & 0.145 & 0.075 \\ 0.075 & 0.075 & 0.37 \end{bmatrix} \text{ Pa}^{-1}$$

В итоге получаем:

$$C_{\Sigma global} := \delta_1 \cdot C_{1\Sigma} + \delta_2 \cdot C_{2\Sigma} = \begin{bmatrix} 7.71486 & -0.28514 & 0 \\ -0.28514 & 7.71486 & 0 \\ 0 & 0 & 3.31325 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$S_{\Sigma global} := C_{\Sigma global}^{-1} = \begin{bmatrix} 0.1298 & 0.0048 & 0 \\ 0.0048 & 0.1298 & 0 \\ 0 & 0 & 0.30182 \end{bmatrix} \text{ Pa}^{-1}$$

Соотношение для перевода в  $\Sigma$  систему координат:

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

Для первого монослоя:

$$S_1 := C_1^{-1} = \begin{bmatrix} 0.1 & -0.01 & 0 \\ -0.01 & 0.25 & 0 \\ 0 & 0 & 0.25 \end{bmatrix} Pa^{-1}$$

$$K_1 := C_{\Sigma global} \cdot T_{21} \cdot S_1 = \begin{bmatrix} 0.33434 & 0.89157 & -1 \\ 0.33434 & 0.89157 & 1 \\ 0.36446 & -0.86145 & 1.83922 \cdot 10^{-16} \end{bmatrix}$$

Для точки 1 (A1):

$$\sigma_1 := \begin{bmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} Pa$$

$$\sigma_{\Sigma} := K_1 \cdot \sigma_1 = \begin{bmatrix} 6.90964 \\ 6.90964 \\ 0.1988 \end{bmatrix} Pa$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{0}} = [6.90964] Pa$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{1}} = [6.90964] Pa$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{2}} = [0.1988] Pa$$

Для точки 2 (B1):

$$\sigma_2 := \begin{bmatrix} -6 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} Pa$$

$$\sigma_{\Sigma} := K_1 \cdot \sigma_2$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{0}} = [1.56024] Pa$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{1}} = [1.56024] Pa$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{2}} = [-5.63253] Pa$$

Для точки 3 (C1):

$$\sigma_3 := \begin{bmatrix} -6 \\ -6 \\ 0 \end{bmatrix} Pa$$

$$\sigma_{\Sigma} := K_1 \cdot \sigma_3$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{0}} = [-7.35542] Pa$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{1}} = [-7.35542] Pa$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{\Sigma}^{\widehat{2}} = [2.98193] Pa$$

Для точки 4 (D1):

$$\sigma_4 := \begin{bmatrix} 10 \\ -6 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_\Sigma := K_1 \cdot \sigma_4$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_\Sigma \overset{\widehat{0}}{=} [-2.00602] \text{ Pa}$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_\Sigma \overset{\widehat{1}}{=} [-2.00602] \text{ Pa}$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_\Sigma \overset{\widehat{2}}{=} [8.81325] \text{ Pa}$$

Для второго монослоя:

$$S_2 := C_2^{-1} = \begin{bmatrix} 0.1 & -0.01 & 0 \\ -0.01 & 0.25 & 0 \\ 0 & 0 & 0.25 \end{bmatrix} \text{ Pa}^{-1}$$

$$K_2 := C_{\Sigma global} \cdot T_{22} \cdot S_2 = \begin{bmatrix} 0.33434 & 0.89157 & 1 \\ 0.33434 & 0.89157 & -1 \\ -0.36446 & 0.86145 & 1.83922 \cdot 10^{-16} \end{bmatrix}$$

Для точки 1 (A2):

$$\sigma_1 := \begin{bmatrix} 10 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_{1\Sigma} := K_2 \cdot \sigma_1 = \begin{bmatrix} 6.90964 \\ 6.90964 \\ -0.1988 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{1\Sigma} \overset{\widehat{0}}{=} [6.90964] \text{ Pa}$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{1\Sigma} \overset{\widehat{1}}{=} [6.90964] \text{ Pa}$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{1\Sigma} \overset{\widehat{2}}{=} [-0.1988] \text{ Pa}$$

Для точки 2 (B2):

$$\sigma_2 := \begin{bmatrix} -6 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_{2\Sigma} := K_2 \cdot \sigma_2$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{2\Sigma} \overset{\widehat{0}}{=} [1.56024] \text{ Pa}$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{2\Sigma} \overset{\widehat{1}}{=} [1.56024] \text{ Pa}$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{2\Sigma} \overset{\widehat{2}}{=} [5.63253] \text{ Pa}$$

Для точки 3 (C2):

$$\sigma_3 := \begin{bmatrix} -6 \\ -6 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_{3\Sigma} := K_2 \cdot \sigma_3$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{3\Sigma}^{\widehat{0}} = [-7.35542] \text{ Pa}$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{3\Sigma}^{\widehat{1}} = [-7.35542] \text{ Pa}$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{3\Sigma}^{\widehat{2}} = [-2.98193] \text{ Pa}$$

Для точки 4 (D2):

$$\sigma_4 := \begin{bmatrix} 10 \\ -6 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$\sigma_{4\Sigma} := K_2 \cdot \sigma_4$$

$$\sigma_{11\Sigma} := \sigma_{4\Sigma}^{\widehat{0}} = [-2.00602] \text{ Pa}$$

$$\sigma_{22\Sigma} := \sigma_{4\Sigma}^{\widehat{1}} = [-2.00602] \text{ Pa}$$

$$\tau_{12\Sigma} := \sigma_{4\Sigma}^{\widehat{2}} = [-8.81325] \text{ Pa}$$

В итоге получаем область допустимых значений для пакета в виде отрезка АВ, полученного пересечением двух плоскостей

