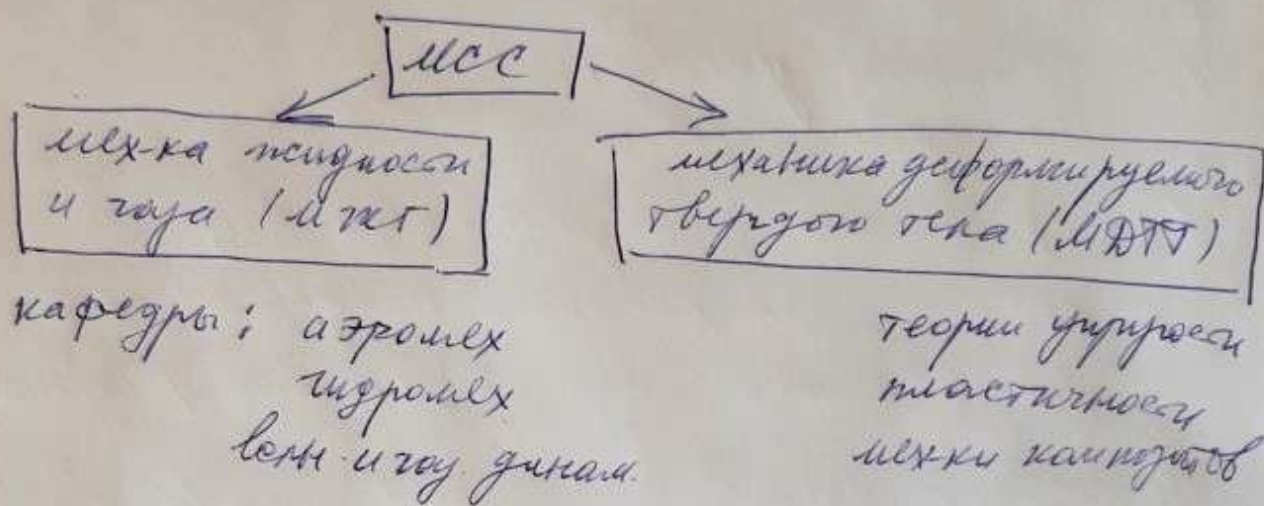


Предмет МСС: рассматриваются среды, непрерывно деформирующиеся некоторый объем пр-ва и любую его часть, даже бесконечно малую. Таким образом, в МСС не учитывается атомарное строение вещества.



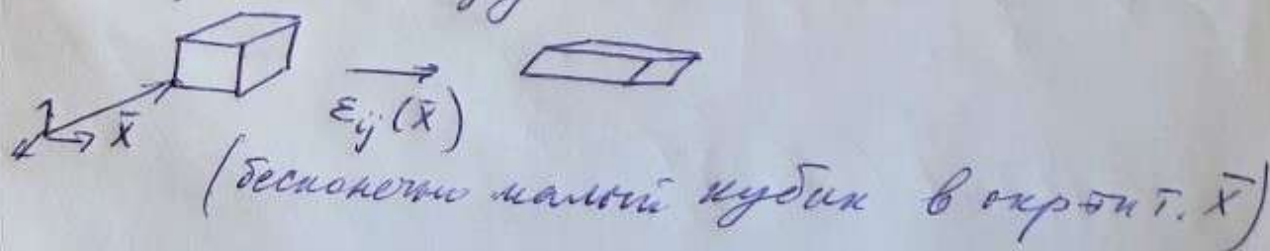
### Основные понятия МСС

$\bar{u}, \bar{v}$  - в-торы перемещения и скорости

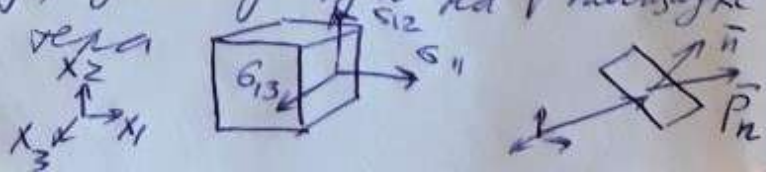
$\hat{\epsilon}(\epsilon_{ij}), \hat{V}(v_{ij})$  - тензоры деформации и скорости деформации

$\hat{\sigma}(\sigma_{ij})$  - т-р напряжения

$\hat{\epsilon}$  - характеризует изменение длин отрезков и углов между ними



$\hat{\sigma}$  - характ-т силу, действующую на  $V$  площадке в данной точке тела





# Полная система ур-и МСС

1. Ур-я движения (равновесия)  $\hat{\sigma}, \bar{u}$
  2. Кинематические соотношения  $\hat{\epsilon} \sim \bar{u}$
  3. Определяющие соотношения (ОС)  $\equiv$  ур-я состояния  $\hat{\sigma} \sim \hat{\epsilon}(\hat{\nu})$
  - + 4. гранич. условия  
начальн. условия
- 1) и 2) имеют универсальный вид  
3) ОС - то, что характ-т конкретн. среду  
могут иметь вид ф-ции или функционала

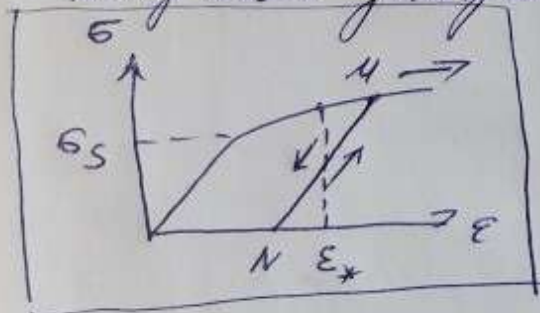
Простейший способ нахождения вида ОС в МДТ:  
опять на одноосное растяжение



Измеряем силу  $F$  и изменение длины  $\Delta l$ ,  
находим деформацию  $\epsilon = \frac{\Delta l}{l_0}$  и

напряжение  $\sigma = \frac{F}{S_0}$

получаем диаграмму деформирования:



За пределом упругости ( $\sigma > \sigma_s$ )  
напряжение определяется  
процессом деформации, а  
не только значением деформации  
в т.  $\epsilon_x \Rightarrow$

$$\hat{\sigma}(t) = \hat{\sigma}(\hat{\epsilon}(t))$$

Задача мех-ки: формулировка соотно-й 1)-4)

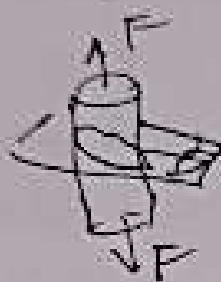
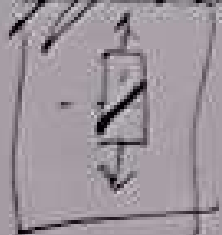
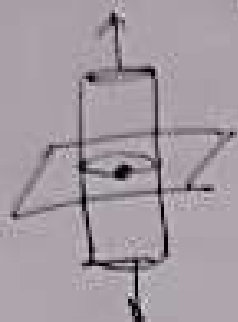
Задача мат-ки: до-во  $\exists!$  решение нач-кр. з-м;  
сходимость приближ-х методов; решение в аналитич.  
областях (периодической структуре); иная форма реш-







Можно ли вычислить с помощью этих формул разрушение стержня при сжатии и изгибе?



Какая из этих формул дает оценку прочности стержня?

Введем нормальное напряжение  $P = \frac{F}{S}$   
 $P_0 = \frac{F}{S_0}$ ,  $P_d = \frac{F}{S_d} = \frac{F}{S_0} \cos \alpha$   $S_d = \frac{S_0}{\cos \alpha}$

$\Rightarrow$  напряжение в точке зависит от угла наклона рассматриваемого сечения, но не зависит от разрушения при  $\alpha = \frac{\pi}{4}$

Введем в-р напряжения  $P_d = \frac{F}{S_d} = \frac{F}{S_0} \cos \alpha$

Теперь можно рассмотреть все напряжения и найти эквивалентное

$$P_d \cdot h = N = \frac{F}{S_0} \cos \alpha$$

$$P_d \cdot r = T = \frac{F}{S_0} \cos \alpha \sin \alpha = \frac{1}{2} \frac{F}{S_0} \sin 2\alpha$$

$$\Rightarrow N_{max} = \frac{F}{S_0} = N |_{\alpha=0}$$

$$T_{max} = \frac{1}{2} \frac{F}{S_0} = T |_{\alpha=\frac{\pi}{4}}$$

$\Rightarrow$  можно рассчитать напряжения

и найти эквивалентное напряжение для расчета прочности стержня





распорная сила цилиндрической  
стенки под действием внутреннего  
давления  $p$



Давление действует вертикально  
распределенно по стенке поперечника

Условие равновесия:  $\sigma_{zz} \cdot 2\pi r \cdot \delta = \pi r^2 p \Rightarrow$

$$\Rightarrow \sigma_{zz} = \frac{pr}{2\delta}$$

Воспользуемся тем, что деформация  
напряжения



$$2\sigma_{\theta\theta}\delta = \int_0^\pi p \sin\theta r d\theta = -pr \cos\theta \Big|_0^\pi = -pr(-1-1) = 2pr$$

$$\Rightarrow \sigma_{\theta\theta} = \frac{pr}{\delta} = 2\sigma_{zz}$$



$\Rightarrow$  соотношение представляет  
взаимосвязь под действием внутреннего  
давления напряжений



P, M, S, 1