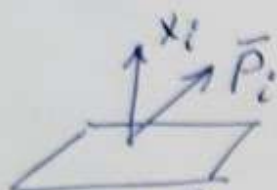


На прошлом занятии введено понятие тензора напряжений.



$$\lim_{dS \rightarrow 0} \frac{d\vec{F}}{dS} = \vec{P}_n - \text{вектор напряжений}$$

\vec{P}_i - в.м. напряжений на коорд-х площадках, \perp оси Ox_i



$$(1) \vec{P}_n = \sum_{i=1}^3 \vec{P}_i \cdot n_i \quad (\vec{n} = n_i \vec{e}_i)$$

$$(2) \vec{P}_i = \sigma_{ij} \cdot \vec{e}_j$$

x_1

Def

$\hat{\sigma} = (\sigma_{ij})$ - Т.р. напряжений

(1), (2) \Rightarrow

$$\boxed{\vec{P}_n = \sigma_{ij} \cdot n_i \vec{e}_j \equiv \hat{\sigma} \cdot \vec{n}} \quad (3)$$

из усл-я существования распределенных внутр-х
нап. в $\Rightarrow \boxed{\sigma_{ij} = \sigma_{ji}} \quad (4)$

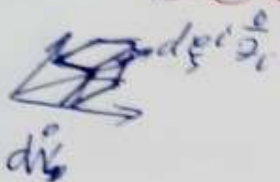
(NI)

На любой площадке с норм. \vec{n} в.р. напряж. направлен вдоль нормали. Как в этом случае выглядит тензор $\hat{\sigma}$?

Новая система координат

1. Закон сохранения массы

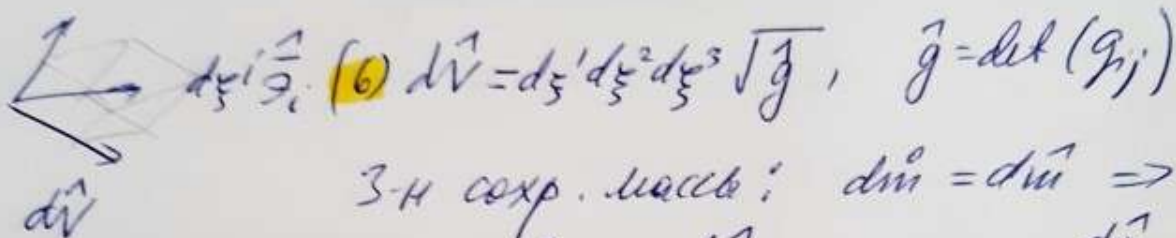
(1) t_0



$$dV_0 = d\xi^1 d\xi^2 d\xi^3 = |(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)| d\xi^1 d\xi^2 d\xi^3 = \sqrt{g} d\xi^1 d\xi^2 d\xi^3 \quad (5)$$

$$g = \det(g_{ij})$$

t



3-й координат. масс: $dm = dm \Rightarrow$

$$\rho_0 dV_0 = \rho dV \Rightarrow \rho_0 = \rho \frac{dV}{dV_0} = \rho \frac{\sqrt{g}}{\sqrt{g_0}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\rho_0 \sqrt{g_0} = \rho \sqrt{g}} \quad (7)$$

(2)

Рассмотрим произвольный объем сплошной среды (вспомогательный для всех времен и всех точек)



$V(t)$

$$(8) \quad m = \int_{V(t)} \rho(\vec{x}, t) dV - \text{масса сплошной среды в объеме } V(t)$$

$$(9) \quad \frac{dm}{dt} = 0$$

ϕ -на g и ϕ -на ρ -на, взятые по произвольному объему:

$$(10) \quad \left[\frac{d}{dt} \int_V \rho(\vec{x}, t) dV = \int_V \left[\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla_i (\rho v^i) \right] dV \right] \quad [\text{ср. } \tau I, \text{ м. II, } \S 8]$$

$$\Rightarrow \frac{dm}{dt} = \int_V \left[\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div}(\rho \vec{v}) \right] dV = 0 \quad \text{где } V \text{ — произвольный объем } \Rightarrow$$

$$(11) \quad \boxed{\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div}(\rho \vec{v}) = 0} \quad \left| \begin{aligned} \frac{d\rho(\vec{x}, t)}{dt} &= \frac{\partial \rho}{\partial t} + v^i \frac{\partial \rho}{\partial x^i} \Rightarrow \\ \frac{d\rho}{dt} - v^i \frac{\partial \rho}{\partial x^i} + v^i \frac{\partial \rho}{\partial x^i} + \rho \frac{\partial v^i}{\partial x^i} &= 0 \end{aligned} \right. \quad (11')$$

Def Среда неотесняема, если множество любой индивидуальной ч-цы ст. ср. не пусто;

$$\boxed{\frac{d\rho}{dt} = 0 \Rightarrow \operatorname{div} \bar{v} = 0} \quad (12)$$

② Уравнение движения ст. ср.

Рассм. произвольную часть ст. среды, замкнутую в объеме V в момент t . Полагая при нул. давл. среда находится в равновесии под действием всех приложенных сил, в том числе инерции.

$$\bar{f}_{\text{ин}} = -\rho \bar{a}$$

$$(13) \quad \int_V \rho (\bar{f} - \bar{a}) dV + \int_Z \bar{P}_n dz = 0$$

$$\bar{P}_n = \bar{P}_i n_i \Rightarrow \int_Z \bar{P}_n dz = \int_Z \bar{P}_i n_i dz = \int_V \frac{\partial \bar{P}_i}{\partial x_i} dV$$

$$(13) \Rightarrow \int_V \left(\rho \bar{f} + \frac{\partial \bar{P}_i}{\partial x_i} - \rho \bar{a} \right) dV = 0 \quad \text{где } \bar{V} \Rightarrow$$

$$\frac{\partial \bar{P}_i}{\partial x_i} + \rho \bar{f} = \rho \bar{a} \quad \text{или} \quad \boxed{\frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} + \rho f_i = \rho a_i} \quad (14)$$

$$\textcircled{E} \quad \bar{a} = \frac{d\bar{v}(\bar{x}, t)}{dt} = \frac{\partial \bar{v}}{\partial t} + \frac{\partial \bar{v}}{\partial x_i} v_i$$

$$\bar{a} = \frac{d^2 \bar{u}(\bar{x}, t)}{dt^2}$$

⑦

$$\frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} + \rho f_i = \rho \frac{d^2 u_i}{dt^2}, \quad \frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} + \rho f_i = \rho \frac{dv_i}{dt}$$

③ Геометрич. соотнош.

$$(15) \quad \varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} + \frac{\partial u_k}{\partial x_i} \frac{\partial u_k}{\partial x_j} \right)$$

$$(15') \quad v_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v_i}{\partial x_j} + \frac{\partial v_j}{\partial x_i} \right)$$

① $\rho, \hat{\varepsilon}, \hat{\sigma}, \bar{u}$ } 16 неизв-х; ур-е: 3-х сохр. масс.
 ② $\rho, \bar{v}, \hat{\sigma}, \bar{v}$ } ур. двл. геом. соотнош.

3-х сохр. масс.
 ур. двл.
 геом. соотнош.
 ↓
 10 ур-и

④ Определяющие соотнош.

1) Крепостн. т-во:

$$\left[\bar{\rho} u = -\rho \bar{u} \Rightarrow \rho \sigma_{ij} = -\rho \delta_{ij} \right] \quad (16)$$

Новое неизвестное ρ .

Для замыкания м. кин-ва соотнош.:

а) уст-е нест-ти: $\text{div } \bar{v} = 0$

б) уст-е барометрич. $p = p(\rho)$

в) уравн. газ: $p = \rho R T$ (при $T = \text{const}$)

или + уст-е теплопроводн.: $\Delta T = \int_0^T \frac{c}{\rho} \frac{\partial T}{\partial t}$
 коэф. температурн.

②/3 Матрица ур-е двл. идеальн. газа.
 (ур-е Эйлера)


2) упругое тело при малых деф-х (идеально упругое тело)

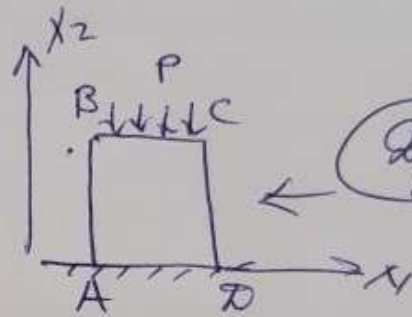
$$(17) \quad \sigma_{ij} = \lambda \theta \delta_{ij} + 2\mu \varepsilon_{ij}, \quad \theta = I_1 \varepsilon = \text{div } \bar{u}$$

$\varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \right)$, $\lambda = I_1 \varepsilon$, $\mu = I_2$, E - модуль Юнга, ν - коэф-т Пуассона

7.5.

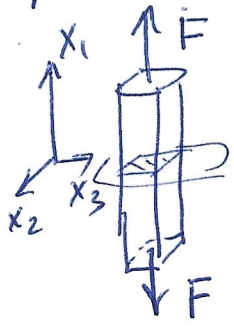
+ гр. условия
+ нел. усл-я.

(гидромеханика: 
 $\vec{v} \cdot \vec{n}|_{\Sigma} = 0$)

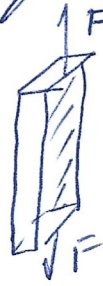


← $\frac{2}{3}$ Записав
гр. усл-я

Прим: Рассмотрим однородное прямоугольное сечение

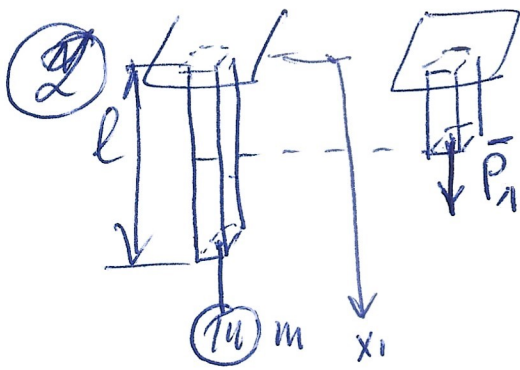


$$\bar{P}_1 = \frac{F \cdot \bar{e}_1}{S}$$



$$\bar{P}_2 = \bar{P}_3 = 0$$

$$\Rightarrow \hat{\sigma} = \begin{pmatrix} \frac{F}{S} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sigma_{11} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \bar{P}_1 &= \frac{\rho g (l - x_1) \cdot S + mg}{S} \bar{e}_1 = \\ &= \rho g (l - x_1) \bar{e}_1 + \frac{mg}{S} \bar{e}_1 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sigma_{11} = \rho g (l - x_1) + \frac{mg}{S}, \quad \sigma_{12} = \sigma_{13} = 0$$

$$\max \sigma_{11} = \sigma_{11} \big|_{x_1=0} = \rho g l + \frac{mg}{S}$$

σ_B - предел прочности при растяжении \Rightarrow

$$\max \sigma_{11} \leq \sigma_B \Rightarrow \rho g l + \frac{mg}{S} \leq \sigma_B$$

$$\Rightarrow l_{\max} = \frac{\sigma_B - \frac{mg}{S}}{\rho g}$$

№ 28.27

$$\sigma_B = 3500 \frac{\text{кг}}{\text{см}^2} = 3500 \cdot 10^5 \frac{\text{Н}}{\text{м}^2} = 3,5 \cdot 10^8 \frac{\text{Н}}{\text{м}^2}$$

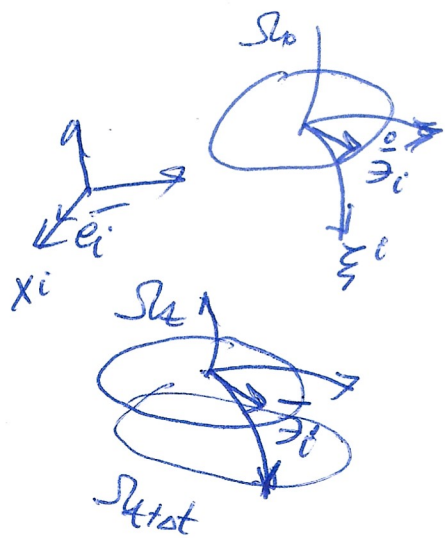
$$mg = 100 \text{ кг} = 10^3 \text{ Н}$$

$$S = \pi R^2 = \pi \cdot 10^{-6} \text{ м}^2$$

$$\left. \begin{aligned} mg &= 10^3 \text{ Н} \\ S &= \pi R^2 = \pi \cdot 10^{-6} \text{ м}^2 \end{aligned} \right\} \frac{mg}{S} = 3,18 \cdot 10^8 \frac{\text{Н}}{\text{м}^2}$$

$$l_{\max} = \frac{0,32 \cdot 10^8}{7,8 \cdot 10^4} \text{ м} \approx 400 \text{ м}$$

Р/3 28.27



$$\hat{E} = \hat{E}_j \cdot \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} \otimes \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l}$$

$$v_{ij} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \hat{E}_{ij}}{\Delta t}, \text{ но в } \delta\text{-сл } \bar{x}^i \otimes \bar{x}^j$$

$$\hat{V} = v_{ij} \cdot \bar{x}^i \otimes \bar{x}^j$$

$$\begin{cases} x_1 = \bar{x}_1 + a \bar{x}_2 \\ x_2 = \bar{x}_2 \\ x_3 = \bar{x}_3 \end{cases} \Rightarrow \hat{E}_{\text{Аск}} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & a & 0 \\ a & a^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$2 \hat{V} = \begin{pmatrix} 0 & \dot{a} & 0 \\ \dot{a} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ в } \delta\text{-сл Л.С.К, т.ч. } \bar{x}^i = \bar{e}_i$$

$$2 \hat{V} = \begin{pmatrix} 0 & \dot{a} & 0 \\ \dot{a} & 2a\dot{a} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ в } \delta\text{-сл Л.С.К, т.ч. } \bar{x}^i = \bar{e}_i$$

$$2 \hat{V} = \dot{a} \bar{e}_1 \otimes \bar{e}_2 + \dot{a} \bar{e}_2 \otimes \bar{e}_1 =$$

$$\left\langle \bar{x}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ a \end{pmatrix}, \bar{x}^2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \bar{x}^3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} \bar{e}_1 = \bar{x}^1 + a \bar{x}^2 \\ \bar{e}_2 = \bar{x}^2, \bar{e}_3 = \bar{x}^3 \end{matrix} \right\rangle$$

$$= \dot{a} (\bar{x}^1 + a \bar{x}^2) \otimes \bar{x}^2 + \dot{a} \bar{x}^2 \otimes (\bar{x}^1 + a \bar{x}^2) = \dot{a} \bar{x}^1 \otimes \bar{x}^2 + \dot{a} \bar{x}^2 \otimes \bar{x}^1 + 2a\dot{a} \bar{x}^2 \otimes \bar{x}^2$$

$$\left. \begin{aligned} \bar{x}^i &= \hat{A} \bar{e}_i \\ \bar{e}_i &= \hat{A}^{-1} \bar{x}^i \end{aligned} \right\} (3.9) \text{ [Бродино, Основ МЛ, т. I]}$$

$$\bar{x}^i = \hat{A}^{-1T} \bar{e}_i \quad \bar{e}_i = \hat{A}^T \bar{x}^i$$

$$\Rightarrow \left[\begin{aligned} \hat{V} &= \hat{E}_{ij} \bar{x}^i \otimes \bar{x}^j = \hat{E}_{ij} \hat{A}^{-1T} \bar{e}_i \otimes \bar{e}_j \hat{A}^{-1} = \hat{A}^{-1T} \hat{E}_{ij} \bar{e}_i \otimes \bar{e}_j \hat{A}^{-1} \\ &= \hat{A}^{-1T} \hat{E} \hat{A}^{-1} \end{aligned} \right] (3.83) \text{ [Бродино, Основ МЛ, т. I]}$$

$$\left. \begin{aligned} \hat{A} &= \bar{e}_k \otimes \bar{x}^k \\ \hat{A}^{-1T} &= \bar{x}^k \otimes \bar{e}_k \end{aligned} \right\} \hat{A}^{-1} = \bar{e}_k \otimes \bar{x}^k \quad \hat{A}^T = \bar{x}^k \otimes \bar{e}_k \quad (3.10)$$