

О КАНОНИЧЕСКИХ ФОРМАХ АВТОМОДЕЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ОСЕСИММЕТРИЧНОЙ ЗАДАЧИ ТЕОРИИ ПЛАСТИЧНОСТИ

© 2003 Ю.Н. Радаев, В.А. Гудков¹

Рассматриваются уравнения, полученные с помощью автомодельной замены переменных в условиях осевой симметрии из общих пространственных уравнений математической теории пластичности с условием пластичности Треска и ассоциированным с ним законом течения для напряженных состояний, соответствующих ребру поверхности текучести. Показано, что некоторые автомодельные решения могут быть построены, исходя из решений единственного обыкновенного дифференциального уравнения, содержащего в правой части иррациональность корневого типа. Подстановками это уравнение приводится к форме, свободной от иррациональностей, и эта форма классифицируется как уравнение Абеля первого рода, что позволяет затем применить результаты аналитической теории дифференциальных уравнений к описанию его интегралов.

1. Постановка задачи и основные уравнения

Настоящая работа посвящена исследованию дифференциального уравнения, полученного в статье [1], при изучении автомодельных решений осесимметричной задачи математической теории пластичности. В этой работе рассмотрены уравнения трехмерной задачи математической теории пластичности для ребра призмы Треска. В этом случае уравнения равновесия представляются в ковариантной форме в следующем виде:

$$\frac{\partial \Sigma}{\partial \xi^l} + g^{-1/2} g_{kl} \frac{\partial (g^{1/2} n^k n^m)}{\partial \xi^m} + n^r n^s [rs, l] = 0, \quad (1.1)$$

где g_{ij} — компоненты метрического тензора; $g = \det \|g_{ij}\|$; $[rs, l]$ — символы Кристоффеля первого рода; Σ — безразмерное отношение $\mp \sigma_3 / (2k)$; σ_3 — наибольшее (наименьшее) главное нормальное напряжение; n^m — контравариантные компоненты единичного векторного поля \mathbf{n} , указывающего направление главной оси напряжений, соответствующей наибольшему (наименьше-

¹ Радаев Юрий Николаевич (radayev@ssu.samara.ru), Гудков Василий Александрович, кафедра механики сплошных сред Самарского государственного университета, 443011, г. Самара, ул. Акад. Павлова, 1.

му) главному нормальному напряжению; ξ^i — криволинейные координаты, выбор которых описан в [2].

В работе [3] доказывается, что нетривиальные решения уравнения (1.1) в некоторой области можно получить только в случае, если векторное поле \mathbf{n} расслоенное (т.е. существует семейство поверхностей, заполняющее эту область, такое, что векторное поле единичных нормалей к поверхностям данного семейства совпадает с полем \mathbf{n} собственных векторов тензора напряжений) и вихрь его ненулевой². Это обстоятельство позволяет, имея в виду максимально упростить систему уравнений (1.1), специальным образом подобрать криволинейные координаты ξ^m : координатные поверхности $\xi^3 = \text{const}$ есть слои поля \mathbf{n} , а поверхности $\xi^1 = \text{const}$ и $\xi^2 = \text{const}$ — интегральные поверхности поля \mathbf{n} .

В указанной координатной системе ξ^m система уравнений (1.1) распадается на три интегрируемых соотношения (см. [2]):

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \xi^1} \left(\Sigma - \frac{1}{2} \ln g_{33} \right) &= 0, \\ \frac{\partial}{\partial \xi^2} \left(\Sigma - \frac{1}{2} \ln g_{33} \right) &= 0, \\ \frac{\partial}{\partial \xi^3} \left(\Sigma - \frac{1}{2} \ln g_{33} + \frac{1}{2} \ln g \right) &= 0. \end{aligned} \tag{1.2}$$

Условие интегрируемости этой системы есть:

$$g = G_1(\xi^1, \xi^2)G_2(\xi^3). \tag{1.3}$$

Три интегрируемых соотношения (1.2) эквивалентны одному соотношению (1.3). Таким образом, находится величина g , для которой разделяются пространственные переменные и которая представляет собой определитель, составленный из компонент метрического тензора специальным образом подобранной координатной системы ξ^1, ξ^2, ξ^3 , координатными линиями которой являются траектории главных нормальных напряжений.

Осесимметричное пластическое течение, когда напряженное состояние соответствует ребру призмы Треска, можно разделить на следующие два типа³:

- 1) тангенциальное напряжение является наибольшим (наименьшим) главным напряжением, а меридиональные главные напряжения равны;
- 2) тангенциальное напряжение равно одному из меридиональных главных напряжений, а максимальное касательное напряжение в меридиональной плоскости равно пределу текучести k . Первый случай исследуется элементарными средствами. Второй случай — состояние "полной пластичности" Хаара—Кармана. Если присвоить тангенциальному главному направлению

² Указанные два условия (расслоенность и ненулевая завихренность) могут быть выражены следующим образом: $\mathbf{n} \cdot \text{rot} \mathbf{n} = 0$, $\text{rot} \mathbf{n} \neq \mathbf{0}$.

³ Тангенциальное напряжение всегда будет главным напряжением при осесимметричном напряженном состоянии.

второй номер и обозначить через σ_3 наибольшее (наименьшее) из двух меридиональных главных напряжений, то приходим к соотношению

$$\sigma_1 = \sigma_2 = \sigma_3 \pm 2k, \quad (1.4)$$

характеризующему состояние "полной пластичности".

Автомодельные решения уравнений теории пластичности удобнее всего искать, используя специальные переменные ξ^1, ξ^2, ξ^3 и учитывая возможность отделения координаты ξ^3 .

В случае осевой симметрии формулы, связывающие декартовы координаты x_1, x_2, x_3 и криволинейные координаты ξ^1, ξ^2, ξ^3 , следует, очевидно, искать в следующем виде:

$$x_1 = f(\xi^1, \xi^3) \cos \xi^2, \quad x_2 = f(\xi^1, \xi^3) \sin \xi^2, \quad x_3 = h(\xi^1, \xi^3). \quad (1.5)$$

Здесь ξ^i — специальные криволинейные координаты, определяемые по векторному полю \mathbf{n} , функции f и h подлежат определению, ξ^2 — угловая координата.

При подстановке уравнений (1.5) в (1.3) и в условия, характеризующие частичную ортогональность криволинейной координатной сетки $g_{13} = 0, g_{23} = 0$, получаем, что

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial \xi^1} \frac{\partial f}{\partial \xi^3} + \frac{\partial h}{\partial \xi^1} \frac{\partial h}{\partial \xi^3} = 0, \\ \left[\left(\frac{\partial f}{\partial \xi^3} \right)^2 + \left(\frac{\partial h}{\partial \xi^3} \right)^2 \right] \left[\left(\frac{\partial f}{\partial \xi^1} \right)^2 + \left(\frac{\partial h}{\partial \xi^1} \right)^2 \right] f^2 = G_1(\xi^1) G_2(\xi^3). \end{cases} \quad (1.6)$$

В статье [1] предложено искать автомодельные решения осесимметричной задачи математической теории пластичности в форме

$$f = \xi^1 \alpha \xi^3 \beta F(\xi), \quad h = \xi^1 \alpha \xi^3 \beta H(\xi),$$

где $\xi = \xi^1 / \xi^3$ — автомодельная переменная; α, β — некоторые показатели. Далее будем рассматривать простейший случай, когда $\alpha = \beta$.

Принимая во внимание, что функции G_1, G_2 произвольные, выберем их так, чтобы переменные ξ^1, ξ^3 в уравнениях (1.6) были бы устранены. Для этого достаточно положить

$$[G_1(\xi^1) G_2(\xi^3)] / (\xi^1 \xi^2)^{6\alpha-2} = C \xi^{\mu+2}.$$

Систему (1.6) удобно анализировать в полярных координатах $F = \rho \cos \iota, H = \rho \sin \iota$. В результате приходится исследовать систему двух обыкновенных дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \iota'^2 = \frac{C \xi^\mu}{4\alpha^2 \rho^6 \cos^2 \iota}, \\ \iota'^2 = \frac{\alpha^2}{\xi^2} - \frac{\rho'^2}{\rho^2}. \end{cases} \quad (1.7)$$

Если разделить первое уравнение на второе и положить $\mu = -2$, то устраняется зависимость от автомодельной переменной ξ и получается одно

уравнение

$$1 + \left(\frac{d\rho}{\rho dt} \right)^2 = \frac{4\alpha^4 \rho^6 \cos^2 \iota}{C}. \quad (1.8)$$

Затем, следуя [1], произведем замены переменных по формулам: $\ln \rho = W$, $e^{6W} = v^s$ (s — постоянный показатель), $\sin \iota = u$. После этого уравнение (1.8) приобретает следующий вид:

$$\frac{1}{\cos^2 \iota} + \frac{s^2}{36v^2} \left(\frac{dv}{du} \right)^2 = l^2 v^s, \quad (1.9)$$

где $l^2 = 4\alpha^4/C$.

С целью упрощения последнего дифференциального уравнения положим $s = -2$. Обозначая через \bar{v} безразмерное отношение v/l , в итоге имеем

$$\left(\frac{d\bar{v}}{du} \right)^2 = 3^2 \left(1 - \frac{\bar{v}^2}{1-u^2} \right). \quad (1.10)$$

При приведении последнего уравнения к нормальной форме в правой части возникает иррациональность корневого типа. Целью настоящей работы является изучение основного уравнения (1.10) в плане возможного преобразования его к форме, которая могла бы быть классифицирована, а само уравнение отнесено к одному из известных типов.

2. Канонические формы основного уравнения

Чтобы избавиться от корневой иррациональности в уравнении (1.10), совершим замену переменных $(u, \bar{v}) \rightarrow (\iota, \tau)$, где $\bar{v} = \sin \tau \sqrt{1-u^2}$:

$$\frac{d\tau}{d\iota} = \pm \operatorname{tg}^2 \frac{\pi}{3} + \operatorname{tg} \tau \operatorname{tg} \iota. \quad (2.1)$$

Уравнение (2.1) иррациональное, с иррациональностью тригонометрического типа. Чтобы устранить эту иррациональность, произведем замену переменных $p = \operatorname{tg} \tau$, $q = \operatorname{tg} \iota$. При этом получаем следующее уравнение:

$$\frac{dp}{dq} = \frac{(p^2 + 1)(pq - 3)}{(q^2 + 1)}. \quad (2.2)$$

Уравнение (2.2) представляет собой уравнение Абеля первого рода (см., например, [4] или более полное справочное издание [5]), т.е. уравнение вида

$$\frac{dp}{dq} = a_3(q)p^3 + a_2(q)p^2 + a_1(q)p + a_0(q) \quad (2.3)$$

с кубическим полиномом относительно неизвестной функции в правой части.

Согласно [4], уравнение Абеля первого рода имеет ряд канонических форм. Одна из них получается, если известно хотя бы одно его частное решение $p = \tilde{p}(q)$. В этом случае уравнение (2.3) заменой

$$p = \tilde{p}(q) + \frac{E(q)}{z(q)}, \quad (2.4)$$

где

$$E(q) = \exp \left[\int (3a_3 \tilde{p}^2 + 2a_2 \tilde{p} + a_1) dq \right], \quad (2.5)$$

приводится к более простому виду

$$zz' = \Phi_1(q)z + \Phi_0(q), \quad (2.6)$$

где, в свою очередь,

$$-\Phi_0 = a_3 E^2, \quad -\Phi_1 = (3a_3 \tilde{p} + a_2)E. \quad (2.7)$$

Это — уравнение Абеля второго рода, т.е. уравнение вида

$$(p + h(q)) \frac{dp}{dq} = h_2(q)p^2 + h_1(q)p + h_0(q). \quad (2.8)$$

Подстановками оно приводится к специальному виду, форма которого идентична (2.6).

Уравнение (2.6) подстановкой $z = Z + \Phi(q)$, где $\Phi(q) = \int \Phi_1 dq$, и заменой независимой переменной $\Theta = \int \Phi_0 dq$ приводится к виду

$$(Z + \Phi(\Theta)) \frac{dZ}{d\Theta} = 1. \quad (2.9)$$

Другой подход состоит в линейной подстановке в (2.2) вида $p = b_1(q)\zeta + b_0(q)$ такой, чтобы это уравнение максимально упростилось. Произведя указанную замену, получим

$$\begin{aligned} -b_1(q^2 + 1) \frac{d\zeta}{dq} = & -b_1^3 q \zeta^3 + (3b_1^2 - 3b_1^2 q b_0) \zeta^2 + \\ & + (6b_1 b_0 + \frac{db_1}{dq} q^2 - 3b_1 b_0^2 q + \frac{db_1}{dq} - q b_1) \zeta + \\ & + \frac{db_0}{dq} q^2 - q b_0 - b_0^3 q + 3 + 3b_0^2 + \frac{db_0}{dq}. \end{aligned} \quad (2.10)$$

Коэффициент при нулевой степени ζ удается устранить, только если известно хотя бы одно частное решение уравнения (2.2).

Приравняем коэффициенты при ζ^2 и ζ нулю:

$$\begin{aligned} 3b_1^2 - 3b_1^2 q b_0 &= 0, \\ 6b_1 b_0 + \frac{db_1}{dq} q^2 - 3b_1 b_0^2 q + \frac{db_1}{dq} - q b_1 &= 0. \end{aligned} \quad (2.11)$$

Отсюда находим

$$b_0 = \frac{1}{q}, \quad (2.12)$$

и дифференциальное уравнение

$$(1 + q^2) \frac{db_1}{dq} = (q - 3/q) b_1. \quad (2.13)$$

Поэтому необходимо найти хотя бы одно частное решение уравнения (2.13). Интеграл уравнения (2.13) без труда находится:

$$b_1 = \exp \left[\int \frac{q - 3/q}{1 + q^2} dq \right] = \frac{(q^2 + 1)^2}{q^3}. \quad (2.14)$$

В итоге уравнение (2.10) приводится к виду

$$\frac{(q^2 + 1)^2}{q^3} \frac{d\zeta}{dq} = \frac{(q^2 + 1)^5}{q^8} \zeta^3 - \frac{1}{q^2}, \quad (2.15)$$

или

$$\frac{(q^2 + 1)^2}{q} \frac{d\zeta}{dq} = \frac{(q^2 + 1)^5}{q^6} \zeta^3 - 1. \quad (2.16)$$

Далее произведем замену независимой переменной так, чтобы

$$dv = -2 \frac{q}{(q^2 + 1)^2} dq, \quad (2.17)$$

т.е.

$$v = \frac{1}{q^2 + 1}. \quad (2.18)$$

В результате получим каноническую форму

$$2 \frac{d\zeta}{dv} = 1 - \frac{\zeta^3}{v^2(1-v)^3}, \quad (2.19)$$

в которой отсутствуют иррациональности и которая по-прежнему классифицируется как уравнение Абеля первого рода. Заметим, что переменная v изменяется в полуоткрытом интервале $(0, 1]$.

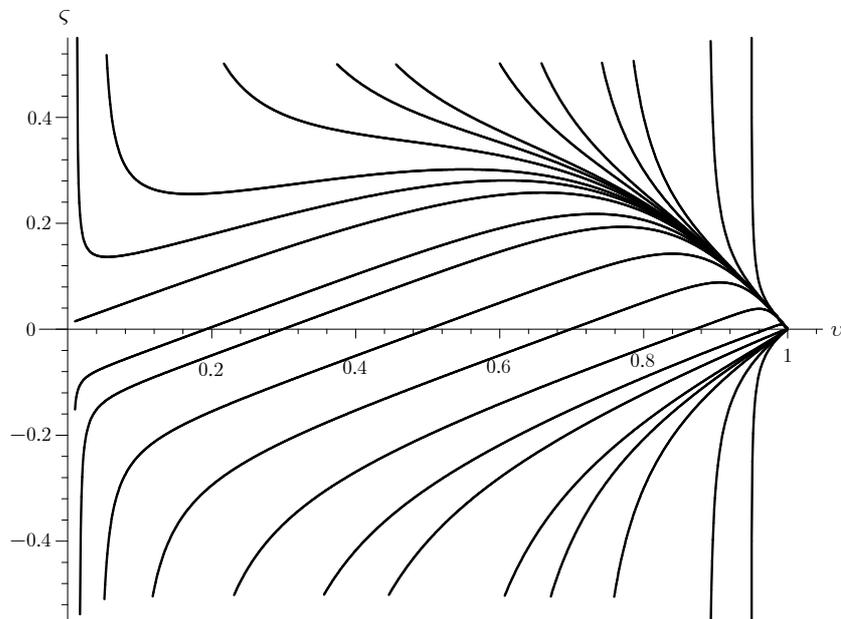


Рис. Интегральные кривые уравнения (2.19) внутри полосы $0 < v < 1$

Интегральные кривые уравнения (2.19) изображены на рисунке. Видно, что все интегральные кривые выходят из точки $v = 1, \zeta = 0$.

Уравнение Абеля (2.19) не может иметь более двух существенно различных трансцендентных интегралов. Всякий однозначный интеграл уравнения (2.19) — рациональная функция⁴.

Литература

- [1] Радаев Ю.Н., Бахарева Ю.Н., Рябова Ю.Н. Автомодельные решения осесимметричной задачи теории пластичности// Вестник Самарского гос. университета. Естественнонаучная серия. 2003. №2(28). С. 96-112.
- [2] Радаев Ю.Н. О канонических преобразованиях Пуанкаре и инвариантах уравнений пластического равновесия// Изв. АН СССР. Мех. тверд. тела. 1990. №1. С. 86-94.
- [3] Радаев Ю.Н. К теории трехмерных уравнений математической теории пластичности// Изв. РАН. Мех. тверд. тела. 2003. №5. С. 63–65.
- [4] Камке Э. Справочник по обыкновенным дифференциальным уравнениям. М.: Мир, 1976. 576 с.
- [5] Зайцев В.Ф., Полянин А.Д. Справочник по нелинейным обыкновенным дифференциальным уравнениям. М.: Факториал, 1997. 512 с.

ON THE CANONICAL FORMS OF EQUATIONS OF AXIALLY-SYMMETRIC PROBLEM OF THE MATHEMATICAL THEORY OF PLASTICITY

Y.N. Radayev, V.A. Gudkov⁵

The equations of axially-symmetric problem of the mathematical theory of plasticity are considered in the case when a stress state corresponds to an edge of the Tresca prism. The self-similar solutions when the self-similar variable being a product of power function of isostatic co-ordinates are obtained. Supposing special values for parameters involved in self-similar solution the problem is reduced to obtaining solution of a non-linear non-autonomous ordinary differential equation. This equation is transformed into the Abel form whereby it can be identified. The Abel form is then represented in its canonical pattern.

Поступила в редакцию 27/VIII/2003;
в окончательном варианте — 27/IX/2003.

⁴ Все эти результаты читатель может найти в монографии: Голубев В.В. Лекции по аналитической теории дифференциальных уравнений. М.: Гостехиздат, 1950. 436 с.

⁵ Radayev Yuri Nickolaevich (radayev@ssu.samara.ru), Gudkov Vasilij Alexandrovich, Dept. of Continuum Mechanics, Samara State University, Samara, 443011, Russia.