# Анализ деформированного состояния. Физические уравнения упругости

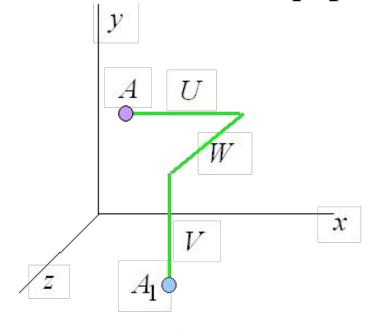
Тензору напряжений соответствует тензор деформаций, который образован тремя линейными и шестью угловыми деформации.

Тензор деформации также приводится к диагональному виду

$$\Lambda = \begin{vmatrix}
\varepsilon_{\chi} & \frac{1}{2}\gamma_{y\chi} & \frac{1}{2}\gamma_{z\chi} \\
\frac{1}{2}\gamma_{\chi y} & \varepsilon_{y} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} \\
\frac{1}{2}\gamma_{\chi z} & \frac{1}{2}\gamma_{yz} & \varepsilon_{z}
\end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix}
\varepsilon_{1} & 0 & 0 \\
0 & \varepsilon_{2} & 0 \\
0 & 0 & \varepsilon_{3}
\end{vmatrix}$$

Здесь  $\mathcal{E}_1$ ,  $\mathcal{E}_2$  и  $\mathcal{E}_3$  - главные деформации. Они направлены по трем главным осям, сдвиги между которыми равны нулю.

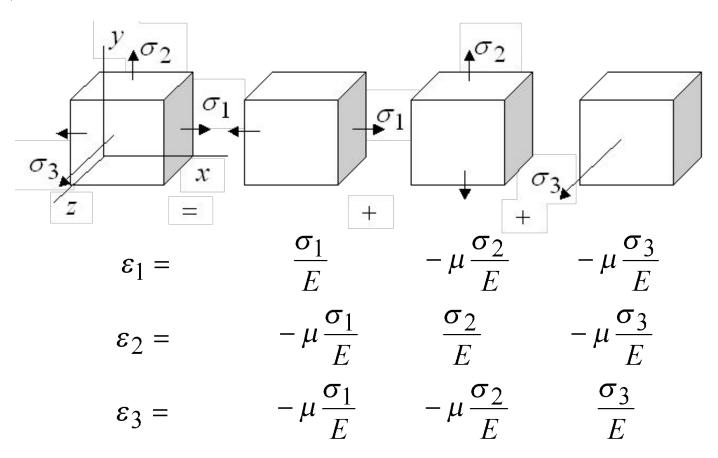
# Дифференциальные зависимости между компонентами перемещений и компонентами относительных деформаций



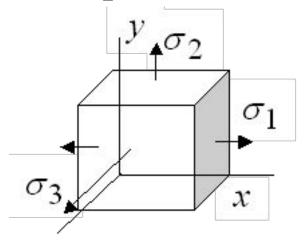
$$\begin{split} \varepsilon_{x} &= \frac{\partial U}{\partial x} \; ; \qquad \varepsilon_{y} = \frac{\partial V}{\partial y} \; ; \qquad \varepsilon_{z} = \frac{\partial W}{\partial z} \; ; \\ \gamma_{xy} &= \frac{\partial V}{\partial x} + \frac{\partial U}{\partial y} \; ; \qquad \gamma_{yz} = \frac{\partial W}{\partial y} + \frac{\partial V}{\partial z} \; ; \qquad \gamma_{zx} = \frac{\partial U}{\partial z} + \frac{\partial W}{\partial x} \; . \end{split}$$

#### Закон Гука для трехосного НС

Напряженное состояние задано главными напряжениями. Применим принцип независимости действия сил .



#### Закон Гука для трехосного НС (продолжение)

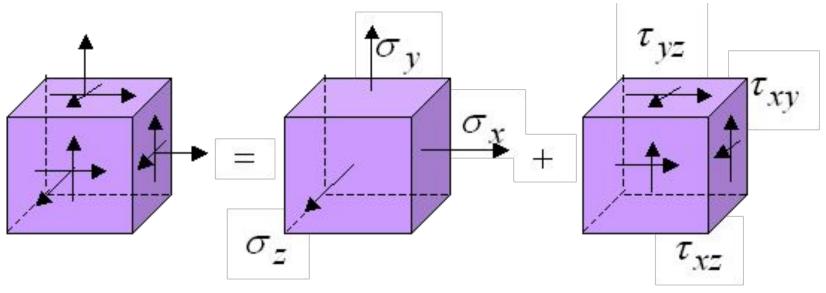


$$\varepsilon_1 = \frac{1}{E} (\sigma_1 - \mu (\sigma_2 + \sigma_3))$$

$$\varepsilon_2 = \frac{1}{E} (\sigma_2 - \mu (\sigma_3 + \sigma_1))$$

$$\varepsilon_3 = \frac{1}{E} (\sigma_3 - \mu(\sigma_1 + \sigma_2))$$

#### Обобщенный закон Гука

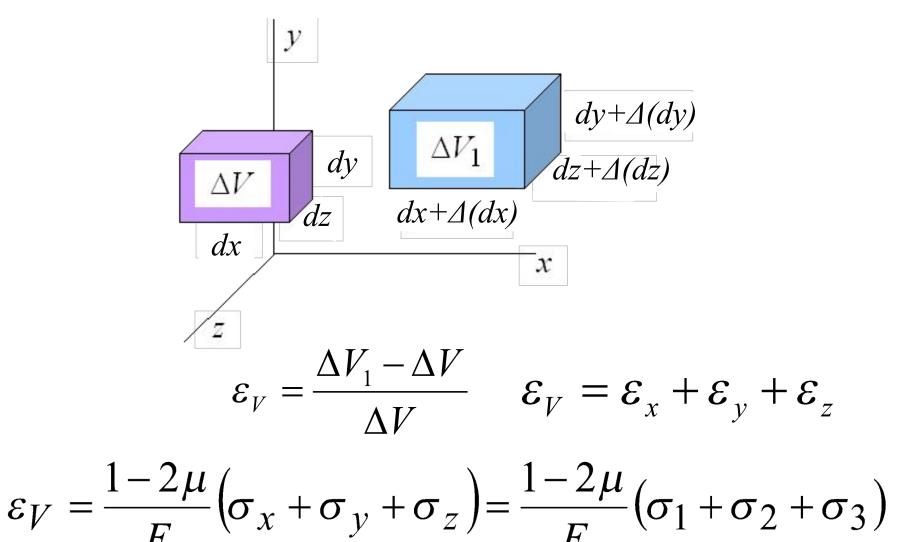


$$\varepsilon_{x} = \frac{1}{E} \left( \sigma_{x} - \mu \left( \sigma_{y} + \sigma_{z} \right) \right); \qquad \gamma_{xy} = \frac{\tau_{xy}}{G};$$

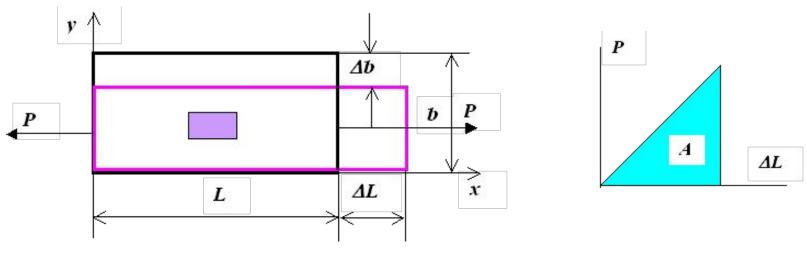
$$\varepsilon_{y} = \frac{1}{E} \left( \sigma_{y} - \mu \left( \sigma_{z} + \sigma_{x} \right) \right); \qquad \gamma_{xz} = \frac{\tau_{xz}}{G};$$

$$\varepsilon_{z} = \frac{1}{E} \left( \sigma_{z} - \mu \left( \sigma_{x} + \sigma_{y} \right) \right); \qquad \gamma_{yz} = \frac{\tau_{yz}}{G}.$$

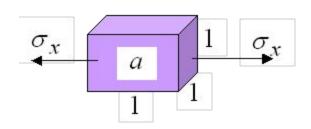
#### Относительное изменение объема



# Удельная потенциальная энергия при одноосном растяжении

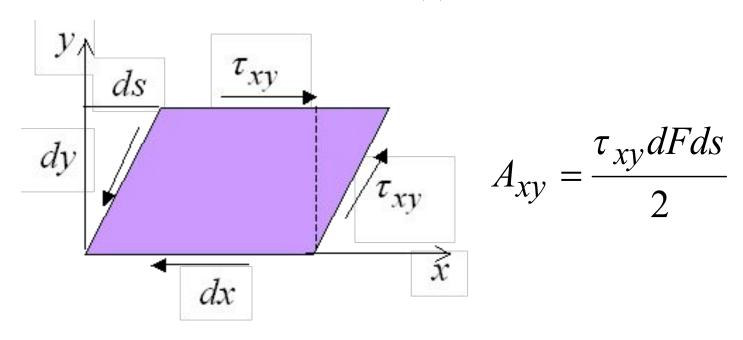


$$A = \int_{0}^{\Delta L} P(\Delta L)d(\Delta L) = \int_{0}^{\Delta L} \frac{EF}{L} \Delta L d(\Delta L) = \frac{EF}{L} \frac{\Delta L^{2}}{2} = \frac{P\Delta L}{2}$$



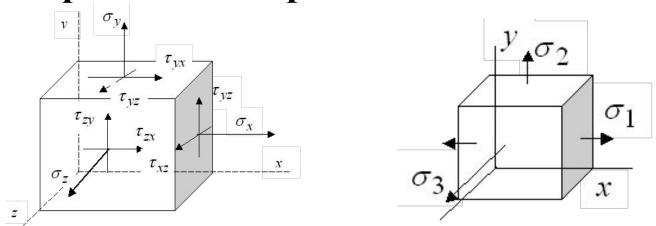
$$a = \frac{A}{LF} = \frac{P\Delta L}{2LF} = \frac{1}{2} \frac{P}{F} \frac{\Delta L}{L} = \frac{1}{2} \sigma_{x} \varepsilon_{x} = \frac{\sigma_{x}^{2}}{2E} = \frac{E\varepsilon_{x}^{2}}{2}$$

### Удельная потенциальная энергия при чистом сдвиге



$$a_{xy} = \frac{\tau_{xy}dFds}{2dFdy} = \frac{\tau_{xy}}{2}\frac{ds}{dy} = \frac{\tau_{xy}\gamma_{xy}}{2} = \frac{\tau_{xy}^2}{2G} = \frac{G\gamma_{xy}^2}{2}$$

# **Удельная потенциальная энергия при трехосном напряженном состоянии**



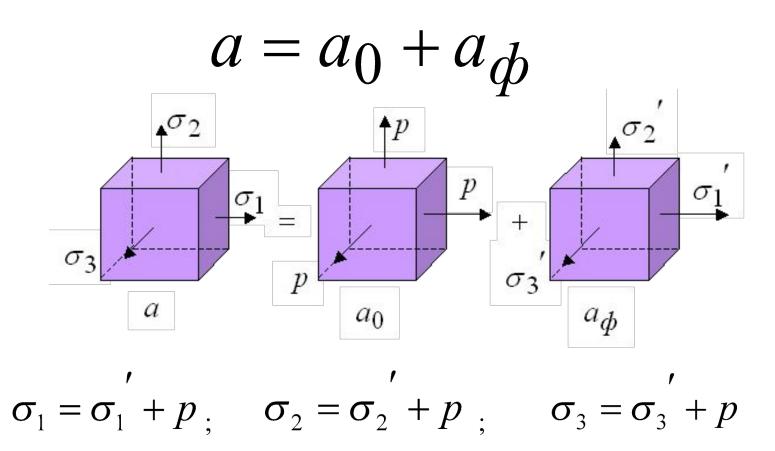
Каждая составляющая тензора напряжений производит работу только на своем перемещении (деформации). Поэтому, в общем случае

$$a_{xyz} = \frac{1}{2} \left( \sigma_x \varepsilon_x + \sigma_y \varepsilon_y + \sigma_z \varepsilon_z + \tau_{xy} \gamma_{xy} + \tau_{xz} \gamma_{xz} + \tau_{yz} \gamma_{yz} \right)$$

Если все напряжения - главные, то удельная потенциальная энергия равна

$$a_{123} = \frac{1}{2E} \left( \sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \sigma_3^2 - 2\mu \left( \sigma_1 \sigma_2 + \sigma_1 \sigma_3 + \sigma_2 \sigma_3 \right) \right).$$

# Удельная потенциальная энергия изменения объема и удельная потенциальная энергия изменения формы



#### Удельная потенциальная энергия изменения объема

Чтобы изменение объема в дополнительном НС

$$arepsilon_{V^{'}} = rac{1-2\mu}{E} \Big(\sigma_{1}^{'} + \sigma_{2}^{'} + \sigma_{3}^{'}\Big) = 0$$
 необходимо, чтобы  $\Big(\sigma_{1}^{'} + \sigma_{2}^{'} + \sigma_{3}^{'}\Big) = 0$   $\Big(\sigma_{1} + \sigma_{2} + \sigma_{3}\Big) = \Big(\sigma_{1}^{'} + \sigma_{2}^{'} + \sigma_{3}^{'}\Big) + 3p$   $p = rac{1}{3} \Big(\sigma_{1} + \sigma_{2} + \sigma_{3}\Big) = \sigma_{cp}$   $arepsilon = rac{1}{E} \Big(p - \mu(p+p)\Big) = rac{p}{E} \Big(1 - 2\mu\Big)$   $a_{0} = rac{3}{2} p arepsilon = rac{3(1 - 2\mu)}{2} rac{p^{2}}{E}$ 

# Удельная потенциальная энергия изменения формы

$$a_{0} = \frac{1 - 2\mu}{6E} (\sigma_{1} + \sigma_{2} + \sigma_{3})^{2}$$

$$a_{\phi} = a - a_{0}$$

$$a = \frac{1}{2E} (\sigma_{1}^{2} + \sigma_{2}^{2} + \sigma_{3}^{2} - 2\mu(\sigma_{1}\sigma_{2} + \sigma_{1}\sigma_{3} + \sigma_{2}\sigma_{3}))$$

$$a_{\phi} = \frac{1+\mu}{6E} \left( (\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_1 - \sigma_3)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 \right)$$

#### Связь между константами упругости E, G и $\mu$

