

ВЛИЯНИЕ НАЧАЛЬНОГО ЭЛЕКТРОУПРУГОГО СОСТОЯНИЯ  
 (ГЕОМЕТРИЧЕСКАЯ НЕЛИНЕЙНОСТЬ) НА РАСПРОСТРАНЕНИЕ  
 ВОЛН МАЛОЙ АМПЛИТУДЫ

ԱՎԵՏԻՍՅԱՆ Ա Ս.

Ա. Ս. ԱՎԵՏԻՍՅԱՆ

ՆԱԽՆԱԿԱՆ ԷԼԵԿՏՐՈԱԽԱՎԱԳՎԱԿԱՆ ՎԻՃԱԿԻ ԱԶԳՅՈՒԹՅՈՒՆԸ  
 ՓՈՔՐ ԼԱՅՆՈՒՅԹՈՎ ԱԼԻՔՆԵՐԻ ՏԱՐԱԾՄԱՆ ՎՐԱ  
 (ԵՐԿՐԱԶԱՓԱԿԱՆ ՈՉ ԳԾԱՅՆՈՒԹՅՈՒՆ)

Ստացված են դժայնացված նյութական համասարումները կամայական համաշարփության պիեզոէլեկտրիկ և արտաքին ոչ նյութական միջավայրերի համար, ըստ նախնական էլեկտրատառածական վիճակի: Քննարկվում են նարավոր նախնական վիճակները կախված եզրային պայմաններից: Գիտարկվում է փոքր լայնությամբ ալիքների տարածումը արտաքին դուրանալ էլեկտրական դաշտում գտնվող ճյուղ դասի պիեզոէլեկտրիկ շերտում: Կարճ ալիքների դեպքում ստացված է նախնական վիճակի ազդեցության նկարագիրը սահմանափակ վրա:

A S AVETISYAN

INTLUENCE OF INITIAL ELECTROELASTIC STATE  
 (GEOMETRICAL NONLINEARITY) ON SMALL  
 AMPLITUDE WAVES PROPAGATION

Одним из важнейших проблем волновой физики является задача распространения волн малой амплитуды при наличии в теле постоянных (или переменных) электромагнитомеханического состояния. Ранее разными авторами [1—2] и др. была развита линеаризованная теория электромагнитоупругости, где нечетко разделяются нелинейные эффекты по их происхождению, а также есть некоторые неточности в общих соотношениях нелинейной теории электромагнитоупругости.

На основе полученных в [3] основных уравнений нелинейной электроупругости пьезоэлектрического диэлектрика ( $\nu_e = 0$ ) рассматривается распространение электроупругих поверхностных волн малой амплитуды в пьезодиэлектрике при наличии начального электроупругого состояния. При этом учитывается только геометрическая нелинейность.

Пьезодиэлектрическая среда занимает область  $|x_1| < \infty$ ,  $|x_2| < h$ ,  $|x_3| < \infty$ , где решаются уравнения движения упругой среды

$$\frac{\partial L_{ij}}{\partial x_j} = \rho_0 \frac{\partial^2 u_j}{\partial t^2}; \quad i, j, = 1, 2, 3; \quad (1.1)$$

и уравнения электромагнетостатики

$$\frac{\partial D_n}{\partial x_n} = 0, \quad \frac{\partial B_p}{\partial x_p} = 0, \quad n, p = 1, 2, 3 \quad (1.2)$$

в лагранжевой форме описания. Здесь  $\hat{L}_{ij} = \hat{\sigma}_{ij} + \hat{t}_{ij}$  — тензор термодинамических напряжений Лагранжа, компоненты которого с учетом только геометрической нелинейности имеют вид [3,4]

$$\begin{aligned} L_{ij} = & \epsilon_{ijmn} \frac{\partial u_m}{\partial x_n} + \epsilon_{mij} \frac{\partial \Phi}{\partial x_m} + \delta_{ik} \epsilon_{mjn} \frac{\partial \Phi}{\partial x_m} \frac{\partial u_k}{\partial x_j} + \\ & + \left( \delta_{jmk} \epsilon_{nkl} + \frac{1}{2} \delta_{km} \epsilon_{ijln} \right) \frac{\partial u_k}{\partial x_l} \frac{\partial u_m}{\partial x_n} \end{aligned} \quad (1.3)$$

Лагранжевые индукции электрического и магнитного полей с учетом конечных деформаций соответственно равны:

$$\begin{aligned} D_n = & \epsilon_{mij} \frac{\partial u_j}{\partial x_j} + \epsilon_{nkc} \frac{\partial \Phi}{\partial x_n} + \frac{1}{2} \delta_{kic} \epsilon_{mnj} \frac{\partial u_k}{\partial x_n} \frac{\partial u_l}{\partial x_j} + \\ & + \epsilon_{mn} l_{nmij} \frac{\partial \Phi}{\partial x_n} \frac{\partial u_l}{\partial x_j} \end{aligned} \quad (1.4)$$

$$B_p = - \left( \mu_{kp} \frac{\partial u_n}{\partial x_n} + \mu_{kn} \frac{\partial u_p}{\partial x_n} + \mu_{pkl} \frac{\partial \psi}{\partial x_l} \right) \frac{\partial \psi}{\partial x_k} + \mu_{kp} \frac{\partial \psi}{\partial x_k} \quad (1.5)$$

В материальных соотношениях (1.3) — (1.5), а также в дальнейших в материальных соотношениях внешней среды мы пользуемся выражениями лагранжевых напряженностей электрического  $E_k(x_j, t)$  магнитного  $H_k(x_j, t)$  полей, которые с учетом конечных деформаций описываются через градиент деформаций  $\xi_{ij} = \delta_{ij} + u_{,j}$  и потенциалы соответствующих полей  $\Phi(x_j, t)$  и  $\psi(x_j, t)$

$$\begin{aligned} E_m = & - \frac{\partial \Phi}{\partial x_m} - l_{mkij} \frac{\partial u_l}{\partial x_j} \frac{\partial \Phi}{\partial x_k} \\ H_m = & - \frac{\partial \psi}{\partial x_m} - l_{mkij} \frac{\partial u_l}{\partial x_j} \frac{\partial \psi}{\partial x_k} \end{aligned} \quad (1.6)$$

В соотношениях (1.3), (1.6) тензор «геометрической стрижки»  $l_{mkij}$  имеет вид

$$l_{mkij} = \delta_{im} \delta_{ijk} + \delta_{ik} \delta_{jmn} - \delta_{ij} \delta_{km}$$

Во внешней вакуумной области  $|x_1| < \infty$ ,  $|x_2| > h$ ,  $|x_3| < \infty$  решаются уравнения электромагнетостатики для вакуума

$$\frac{\partial D_k^{(\pm)}}{\partial x_k} = 0, \quad \frac{\partial B_k^{(\pm)}}{\partial x_k} = 0, \quad n, p = 1, 2, 3 \quad (1.7)$$

где индукции электрического  $D_k^{(\pm)}(x_i, t)$  и магнитного полей в лагранжевой форме описания выражаются через потенциалы этих внешних

полей  $\Phi^{(\pm)}(x_i, t)$  и  $\psi^{(\pm)}(x_i, t)$  соответственно, а также через деформации точек поверхности раздела сред  $u_k^{(\pm)}(x_i, t) = u_k(x_1, \pm h, x_2, t)$  [3]:

$$D_p^{(\pm)} = -\tau_0 \left[ \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_p} - \left( \frac{\partial u_m^{(\pm)}}{\partial x_p} + \frac{\partial u_p^{(\pm)}}{\partial x_m} \right) \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_m} + \frac{\partial u_h^{(\pm)}}{\partial x_k} \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_p} \right]$$

$$B_p^{(\pm)} = -\mu_0 \left[ \frac{\partial \psi^{(\pm)}}{\partial x_p} - \left( \frac{\partial u_m^{(\pm)}}{\partial x_p} + \frac{\partial u_p^{(\pm)}}{\partial x_m} \right) \frac{\partial \psi^{(\pm)}}{\partial x_m} + \frac{\partial u_h^{(\pm)}}{\partial x_k} \frac{\partial \psi^{(\pm)}}{\partial x_p} \right] \quad (1.8)$$

Естественно, что конечность деформаций поверхности электроупругой среды искажает («деформирует») нематериальную внешнюю среду, чем продиктованы выражения материальных уравнений (1.8). Учет «деформаций» внешней вакуумной области особенно важно в задачах о распространении поверхностных электроупругих волн.

На границах раздела сред  $x_2 = \pm h$  удовлетворяется непрерывность тангенциальных компонент векторов напряженностей электрического и магнитного полей

$$\left. \frac{\partial \Phi}{\partial x_m} - \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_m} \right|_{l_{mki}} \left. \frac{\partial u_i}{\partial x_j} \right| \left. \frac{\partial \Phi}{\partial x_k} - \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_m} \right| = 0$$

$$\left. \frac{\partial \psi}{\partial x_m} - \frac{\partial \psi^{(\pm)}}{\partial x_m} \right|_{l_{mki}} \left. \frac{\partial u_i}{\partial x_j} \right| \left. \frac{\partial \psi}{\partial x_k} - \frac{\partial \psi^{(\pm)}}{\partial x_m} \right| = 0 \quad (1.9)$$

и нормальных компонент векторов индукций этих полей

$$D_2 = D_2^{(\pm)}, \quad B_2 = B_2^{(\pm)} \quad (1.10)$$

На недеформированной границе раздела  $x_2 = \pm h$  термодинамические напряжения  $L_{ij}$  должны равняться нулю:

$$L_{ij} = 0 \quad (1.11)$$

Очевидно, что учет «деформирования» внешней нематериальной области усложняет запись материальных соотношений внешней среды (1.8) и граничных условий (1.9), (1.10). Кроме этого, из приведенных соотношений следует, что посредством градиента деформаций  $\xi_{i,j} = \partial u_j / \partial x_i + u_{i,j}$  квазистатистические электрическое и магнитное поля взаимно связаны. Это значит, что если в пьезодиэлектрическую среду излучать электроупругую волну конечной амплитуды, то в среде индуцируется также магнитное поле.

Наряду с граничными условиями (1.9)–(1.11) для локализованных у поверхности раздела волн должны удовлетворяться также условия затухания по глубине полупространства всех волновых характеристик.

2. Переход тела из начального электромагнитоупругого состояния в состояние в данный момент времени, осуществляется путем сообщения системе дополнительных возмущений. Тогда все величины можно представить в виде суммы  $f^0 + f$ . В общем случае порядок возмущений  $f$  по отношению к величинам, характеризующим начальное состояние  $f^0$ , может быть произвольным. Однако, при возбуждении волн малой

амплитуды возмущения по величине намного меньше величины основного начального состояния  $|f| \ll |f_0|$ , что позволяет разложить все величины, характеризующие текущее электромагнитоупругое состояние в окрестности начального состояния в ряд Тейлора и ограничиться в этом ряду членами первой степени относительно возмущений  $f$ . Учитывая, что начальное электромагнитоупругое состояние определяется по вышесказанной нелинейной краевой задаче электромагнитоупругости (1.1) — (1.11), а также пренебрегая нелинейные по возмущениям слагаемые (малые высшего порядка) получим линеаризованные соотношения электромагнитоупругости для ограниченных пьезоэлектрических сред в виде соотношений классического пьезоэффекта:

$$L_{i,j} = \bar{c}_{ijm} u_{m,k} + \bar{e}_{mi} \Phi_{0,k} \quad (2.1)$$

$$D_m = \bar{e}_{mij} u_{i,j} + \bar{z}_{mk} \Phi_{0,k}$$

$$E_m = -\bar{g}_{mk} \Phi_{0,k} - \bar{d}_{mij} u_{i,j} \quad (2.2)$$

$$D_m^{(\pm)} = \bar{e}_{mij}^{(\pm)} u_{i,j}^{(\pm)} + \bar{z}_{mk}^{(\pm)} \Phi_{0,k}^{(\pm)}$$

$$E_m^{(\pm)} = -\bar{g}_{mk}^{(\pm)} \Phi_{0,k}^{(\pm)} - \bar{d}_{mij}^{(\pm)} u_{i,j}^{(\pm)} \quad (2.3)$$

$$B_m = \bar{b}_{mij} u_{i,j} + \bar{p}_{mk} \psi_{0,k}$$

$$H_m = -\bar{g}_{mk} \psi_{0,k} + \bar{b}_{mij} u_{i,j} \quad (2.4)$$

$$B_m^{(\pm)} = \bar{b}_{mij}^{(\pm)} u_{i,j}^{(\pm)} + \bar{p}_{mk}^{(\pm)} \psi_{0,k}^{(\pm)}$$

$$H_m^{(\pm)} = -\bar{g}_{mk}^{(\pm)} \psi_{0,k}^{(\pm)} + \bar{b}_{mij}^{(\pm)} u_{i,j}^{(\pm)} \quad (2.5)$$

где приведенные коэффициенты определяются по начальному электроупругому состоянию:

$$\bar{c}_{ijmk} = c_{ijmk} + c_{ikmn} u_{j,n}^0 + c_{ijkl} u_{m,l}^0 + z_{jm} c_{ikln} u_{0,k}^0$$

$$+ z_{jm} e_{kin} \Phi_{0,k}, \quad \bar{d}_{mij} = l_{mbij} \Phi_{0,k}$$

$$e_{mi} = e_{mij} - l_{ikmn} z_{jm} \Phi_{0,n} + e_{mi} u_{j,l}^0$$

$$\bar{z}_{mk} = z_{mk} + z_{ijk} l_{mni} u_{j,l}^0, \quad \bar{g}_{mk} = z_{mk} + l_{mnik} u_{i,l}^0$$

$$\bar{z}_{mk}^{(\pm)} = z_{0k} [z_{mk} (1 - u_{n,n}^{0(\pm)}) + (u_{n,k}^{0(\pm)} + u_{k,n}^{0(\pm)})]$$

$$\bar{b}_{mi}^{(\pm)} = \nu_{0i} [2z_{ijl} z_{0,m}^{l(\pm)} - \delta_{im} z_{0,j}^{(\pm)} - \delta_{jm} z_{0,i}^{(\pm)}]$$

$$\bar{p}_{mk}^{(\pm)} = \nu_{0k} [z_{mk} (1 - u_{k,k}^{0(\pm)}) + (u_{m,k}^{0(\pm)} + u_{k,m}^{0(\pm)})]$$

$$\bar{p}_{mk} = \nu_{mk} + \nu_{jnl} l_{mki} u_{i,n}^0, \quad \bar{b}_{mij} = -l_{mki} z_{0,k}$$

$$\bar{d}_{mij}^{(\pm)} = l_{mbij} \Phi_{0,k}^{(\pm)}, \quad \bar{E}_{m,k}^{(\pm)} = z_{mk} + l_{mkin} u_{i,n}^{0(\pm)} \quad (2.6)$$

В линеаризованных материальных уравнениях (2.1) — (2.5) очевидна обратимость вводимого начальным состоянием пьезоэффекта. Кроме того, сохраняется симметрия тензоров приведенных физических по-

тоянных (2.6). Из материальных соотношений (2.4) и (2.5) также следует, что при наличии начального электромагнитоупругого состояния возбужденное электроупругое поле в пьезодиэлектрике сопровождается магнитными колебаниями. При исследовании распространения волны малой амплитуды в предварительно напряженном пьезодиэлектрике нужно пользоваться уравнениями электромагнитоупругости (1.1), (1.2), (1.7), (1.9)-(1.11) и линеаризованными материальными соотношениями (2.1)-(2.5) с учетом приведенных физических постоянных (2.6).

3. Рассмотрим распространение высокочастотных электроупругих волн в пьезодиэлектрическом слое из пьезокристалла класса  $6mm$ , главная ось симметрии которого параллельна оси  $ok_3$ . С учетом структур тензоров электроупругих постоянных пьезокристалла класса  $6mm$

$$\begin{array}{|c|c|c|c|c|c|}
 \hline
 c_{11} & c_{12} & c_{13} & 0 & 0 & 0 \\
 c_{12} & c_{11} & c_{13} & 0 & 0 & 0 \\
 c_{13} & c_{13} & c_{33} & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & c_{44} & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & c_{44} & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & c_{66} \\
 \hline
 0 & 0 & 0 & 0 & e_{15} & 0 \\
 0 & 0 & 0 & e_{15} & 0 & 0 \\
 e_{31} & e_{31} & e_{33} & 0 & 0 & 0 \\
 \hline
 0 & 0 & e_{31} & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & e_{15} & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & e_{33} \\
 \hline
 \end{array} \quad (3.1)$$

из (2.6) получается, что естественная анизотропия пьезокристалла не изменяется, если начальное электроупругое состояние образуется только из начальных удлинений  $u_{1,1}^0, u_{2,2}^0, u_{3,3}^0$  и поперечного электрического поля  $\Phi_{0,3}$ . В этом случае компоненты тензоров электромеханических постоянных изменяются количественно, а нулевые компоненты остаются нулями. Такого рода начальное электроупругое состояние можно создавать как посредством внешнего поперечного электрического поля  $(0, 0, E_0)$ , так и посредством внешнего всестороннего давления  $(\sigma_{11}^0, \sigma_{22}^0, \sigma_{33}^0, 0, 0, 0)$ . В этом случае естественная анизотропия претерпевает количественное изменение и влияние такого рода изменения будет рассматриваться ниже.

В случае же начального электрического поля  $(E_{10}, E_{20}, 0)$  или начальных сдвигов  $(0, 0, 0, \sigma_{33}^0, \sigma_{34}^0, \sigma_{12}^0)$  возникают ранее несуществующие электромеханические постоянные. Это приводит к связке плоского и антиплоского деформационных полей, хотя и приведенные электро-механические постоянные по порядку намного малы от естественных постоянных. Исследование проблемы распространения волны малой

амплитуды совпадает со случаем пьезодиэлектрика с общей анизотропией, когда плоское и антиплоское поля связаны.

Рассмотрим равновесное начальное электроупругое состояние пьезодиэлектрического слоя, находящегося под действием внешнего параллельного к срединной плоскости слоя  $x_1, x_2$  электрического поля  $(0, 0, E_0)$ . Из граничных условий на свободных от механических нагрузок поверхностях  $x_2 = \pm h$  имеем

$$\sigma_{22}^0 = 0, \quad \sigma_{12}^0 = 0, \quad \sigma_{21}^0 = 0 \quad (3.2)$$

Начальное электроупругое состояние существенно зависит также от краевых условий на боковых поверхностях  $x_1 = \pm \infty$  и  $x_2 = \pm \infty$  слоя. В зависимости от краевых условий на боковых поверхностях, слой будет находиться в разных однородных напряженно-деформированных состояниях:

а) боковые поверхности  $x_1 = \pm \infty$  и  $x_2 = \pm \infty$  механически свободны. Тогда  $\sigma_{11}^0 = 0, \sigma_{33}^0 = 0, \sigma_{31}^0 = 0$ , а остальные компоненты электроупругого поля равны

$$\begin{aligned} u_{1,1}^0 &= \frac{\Delta_1(c_{11}, e_{13}, \varepsilon_{11}, E_0)}{\Delta(c_{11}, e_{13}, \varepsilon_{11}, E_0)} \\ u_{2,2}^0 &= \frac{\Delta_2(c_{11}, e_{13}, \varepsilon_{11}, E_0)}{\Delta(c_{11}, e_{13}, \varepsilon_{11}, E_0)}, \quad u_{1,1}^0 = 0 \\ D_1^0 = D_2^0 &= 0, \quad D_3^0 = \varepsilon_{13}(u_{1,1}^0 + u_{2,2}^0) - \varepsilon_{33}E_0 \end{aligned} \quad (3.3)$$

б) боковые края  $x_1 = \pm \infty$  свободны, а края  $x_2 = \pm \infty$  закреплены. Тогда  $u_{3,3}^0 = 0, \sigma_{11}^0 = 0$  и начальное электроупругое поле описывается ненулевыми компонентами

$$\begin{aligned} u_{1,1}^0 &= -\frac{e_{31}E_0}{c_{11} + c_{13}}, \quad u_{2,2}^0 = u_{1,1}^0 \\ u_{i,k}^0 &= u_{k,i}^0 = 0 \quad (i \neq k), \quad \sigma_{33}^0 = 2c_{13}u_{1,1}^0 \\ D_1^0 = D_2^0 &= 0, \quad D_3^0 = 2e_{31}u_{1,1}^0 - e_{33}E_0 \end{aligned} \quad (3.4)$$

в) боковые края  $x_2 = \pm \infty$  свободны, а края  $x_1 = \pm \infty$  закреплены. Тогда  $u_{1,1}^0 = 0, \sigma_{33}^0 = 0$  и начальное электроупругое поле описывается ненулевыми компонентами

$$\begin{aligned} u_{2,2}^0 &= -\frac{e_{33}c_{13} - e_{31}c_{33}}{c_{11}c_{33} + c_{13}^2} E_0 \\ u_{3,3}^0 &= \frac{e_{31}c_{13} - e_{33}c_{31}}{c_{11}c_{31} + c_{13}^2} E_0 \\ \sigma_{11}^0 &= c_{12}u_{2,2}^0 - c_{13}u_{3,3}^0 + e_{31}E_0 \\ D_3^0 &= e_{31}u_{2,2}^0 + e_{33}u_{3,3}^0 - \varepsilon_{33}E_0 \end{aligned} \quad (3.5)$$

Приведенные начальные состояния отличаются тем, что существуют только начальные удлинения и параллельное к срединной поверхности слоя электрическое поле. Очевидно, что аналогичное начальное электроупругое состояние можно получить посредством гидростатического ( $\sigma_{11}^0 = \sigma_{22}^0 = \sigma_{33}^0 = p$ ) или частичного давления, (когда хотя бы одна боковая поверхность свободна от механической нагрузки). Необходимо отметить и то, что здесь приведены только случаи однородного начального электроупругого состояния.

Будем рассматривать распространение высокочастотных (коротких) электроупругих волн малой амплитуды в случае б). Тогда приведенные коэффициенты по (2.6) с учетом (3.4) равны

$$\begin{aligned} \bar{c}_{1k} &= c_{1k}(1 - 2u_{1,1}^0), \quad k=1, 2, 3; \\ \bar{c}_{33} &= \bar{c}_{44} = c_{44}(1 + u_{1,1}^0), \quad \bar{c}_{43} = \frac{(\bar{c}_{31} - \bar{c}_{13})}{2} \\ \bar{e}_{24} &= \bar{e}_{13} = e_{13}(1 + u_{1,1}^0) + \varepsilon_{33}E_0 \\ \bar{\varepsilon}_{22} &= \bar{\varepsilon}_{11} = \varepsilon_{11}, \quad \bar{\varepsilon}_{33} = \varepsilon_{33}(1 - 2u_{1,1}^0) \\ \bar{\varepsilon}_{22}^{(\pm)} &= \bar{\varepsilon}_{11}^{(\pm)} = \varepsilon_0, \quad \bar{\varepsilon}_{33}^{(\pm)} = \varepsilon_{33}(1 - 2u_{1,1}^{(\pm)}) \\ \bar{e}_{15}^{(\pm)} &= \bar{e}_{24}^{(\pm)} = \bar{e}_{31}^{(\pm)} = -\bar{e}_{32}^{(\pm)} = \varepsilon_0 E_0 \end{aligned} \quad (3.6)$$

Следовательно, уравнения плоской деформации не изменяются и волны Рэлея описываются постоянными  $c_{1k}$  вместо коэффициентов  $\bar{c}_{1k}$ . В задаче сдвиговых поверхностных волн имеем

$$\begin{aligned} \bar{c}_{44} \Delta W + \bar{e}_{15} \Delta \Phi &= \rho \frac{\partial^2 W}{\partial t^2} \\ \bar{\varepsilon}_{15} \Delta W - \bar{\varepsilon}_{11} \Delta \Phi &= 0 \end{aligned} \quad (3.7)$$

в пьезодиэлектрике  $|x_2| < h$  и

$$\varepsilon_0 \Delta \Phi^{(\pm)} = \varepsilon_0 E_0 \frac{\partial^2 W^{(\pm)}}{\partial x^2} \quad (3.8)$$

во внешней вакуумной области  $|x_2| > h$ .

На поверхностях раздела сред  $x_2 = \pm h$  удовлетворяются условия

$$\begin{aligned} \bar{c}_{44} \frac{\partial W}{\partial x_2} - \bar{e}_{15} \frac{\partial \Phi}{\partial x_2} &= 0, \quad \Phi = \Phi^{(\pm)} \\ \bar{e}_{15} \frac{\partial W}{\partial x_2} - \bar{\varepsilon}_{11} \frac{\partial \Phi}{\partial x_2} &= -e_{15}^{(\pm)} \frac{\partial W^{(\pm)}}{\partial x_2} - \varepsilon_0 \frac{\partial \Phi^{(\pm)}}{\partial x_2} \end{aligned} \quad (3.9)$$

Получается, что в этом случае поверхностная сдвиговая электроупругая волна распространяется медленнее, чем волна Гуляева-Блюштейна. Глубина проникновения волны уменьшается. Во внешнюю область проникает воздействие распространяющейся внутри пьезодиэлектрической среды упругой сдвиговой волны.

Изменение скорости зависит от начального электрического поля через параметр

$$\gamma = \mu_{1,1}^0 = -\frac{c_{31}E_0}{c_{11} + c_{13}}$$

При значении начального электрического поля  $E_0 = 10^{16}$  В/м имеем  $\gamma = 10^{-4}$ , что допустимо в теории конечных деформаций.

Аналогичное количественное изменение претерпевает также скорость распространения волн Рэлея.

#### ЛИТЕРАТУРА

- 1 Гузь А. Н., Махорт Ф. Г. Механика связанных полей и элементах конструкции: т. 3. Акустоэлектромагнитоупругость—К.: Наук. Думка, 1988.
- 2 Лямов В. Е. Поляризационные эффекты и анизотропия взаимодействия акустических волн в кристаллах—М.: Изд. МГУ, 1983.
- 3 Аветисян А. С. Об основных уравнениях нелинейной электроупругости пьезоэлектрического диэлектрика. Изв. АН АрмССР, Механика, 1990, т. 43, № 4, с. 41—51.
- 4 Maugin G. A. Nonlinear electromechanical effects and application—World Sci Publ., Singapore, 1985.

Институт механики  
НАН Армении

Поступила в редакцию  
17.12.1992