

МЕХАНИКА

М. М. Манукян

О вдавливании жесткого клина в полуплоскость
в условиях неустановившейся ползучести

(Представлено академиком АН Армянской ССР Н. Х. Арутюняном 1/II 1963)

В настоящей работе рассматривается задача о вдавливании жесткого клина в полуплоскость, находящуюся в условиях неустановившейся ползучести при степенном законе связи между напряжениями и деформациями. В качестве исходной физической гипотезы здесь принимается теория пластической наследственности^(1, 2) для таких стареющих материалов, как алюминиевые сплавы, медь, малоуглеродистая сталь и др. Задача решается методом, развитым в работе⁽³⁾.

При решении этой задачи предполагаем, что сила трения отсутствует.

Пусть имеем плоский клин. Начало координат поместим в точке О и направим координатные оси x и y , как показано на фиг. 1. Тогда

уравнение поверхности клина будет

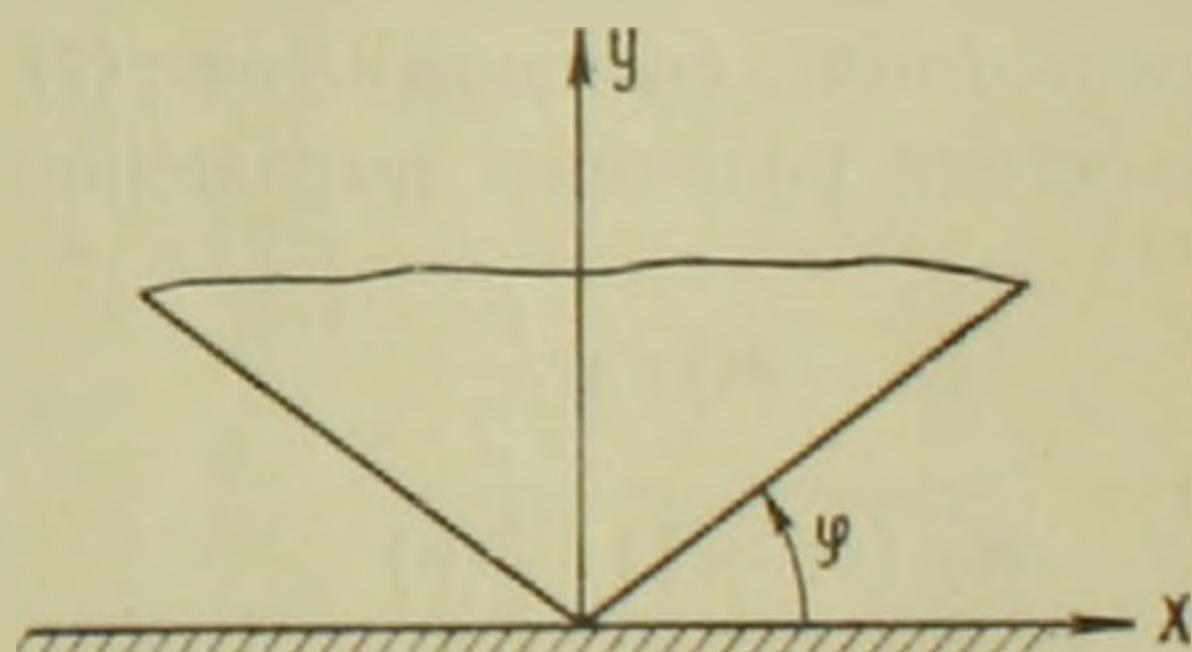
$$f(x) = k|x| \quad (k = \operatorname{tg} \varphi). \quad (1)$$

Здесь φ — угол, составленный гранью клина с осью Ox .

Как известно, уравнения теории эластической наследственности, связывающие интенсивность деформаций $\epsilon_i(t)$ с интенсивностью напряжений $\sigma_i(t)$, с учетом ползучести материала имеют следующий вид:

$$\varphi^* |\dot{\epsilon}_i(t)| = \varphi |\epsilon_i(t)| \dot{\epsilon}_i(t) = \sigma_i(t) - \int_0^t \sigma_i(\tau) \frac{\partial C(t, \tau)}{\partial \tau} d\tau. \quad (2)$$

Здесь $C(t, \tau)$ — мера ползучести материала, а $\varphi^* |\epsilon_i(t)|$ — некоторая функция, характеризующая нелинейную зависимость между его напряжениями и деформациями; оба они определяются из опыта в результате испытания на простую ползучесть, τ_1 — возраст материала, t — время.



Фиг. 1.

Опытные кривые ползучести для металлов достаточно хорошо описываются степенным законом вида

$$\dot{\varepsilon} = [\varepsilon_i(t)] = \dot{\varepsilon} [\varepsilon_i(t)] \varepsilon_i(t) = K_0 \varepsilon_i^\mu(t), \quad (3)$$

где K_0 и μ — некоторые физические константы, определяемые из опыта при испытании на простую ползучесть, причем $0 < \mu < 1$.

Пусть первоначальное касание клина в плоскости xu происходит в одной точке, которая принята за начало координат. Положим далее, что областью контакта после сжатия будет отрезок оси x , — $(at) \leq x \leq a(t)$.

Решение рассматриваемой задачи, которое в сущности состоит в отыскании неизвестной функции двух переменных $P(x, t)$, характеризующей распределение интенсивности давления на участке контакта сводится к совместному решению связанных между собой следующих двух интегральных уравнений (3).

$$\omega(x, t) = \int_{\gamma_1}^{\gamma_2} \omega(x, \tau) \frac{dC(t, \tau)}{d\tau} d\tau = |\gamma(t) - x| |x|^\mu, \quad (4)$$

$$\int_{-a(t)}^{a(t)} \frac{P(s, t) ds}{|s - x|^{1-\mu}} = \omega(x, t) \quad x = \frac{k}{A}, \quad (-a(t) \leq x \leq a(t)). \quad (5)$$

Здесь $\gamma(t)$ — неизвестная функция от t , подлежащая определению в дальнейшем, $\omega(x, t)$ — функция, которая, являясь решением интегрального уравнения (4), зависит как от аргументов x и t , так и от неизвестной функции $\gamma = \gamma(t)$, $2a = 2a(t)$ — ширина контакта, A — известная величина, выражение которой определяется формулами

$$A = \frac{(2 - m) \sin \frac{l\pi}{2}}{K_0^m (m - 1) I^m(\mu)} \quad \left(l = \frac{\sqrt{2\mu - 1}}{\mu} \right) \quad \text{для } \mu > \frac{1}{2} \quad (6)$$

$$I(\mu) = 4l^\mu \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos lb)^\mu \cos b \, db \quad \left(m = \frac{1}{\mu} \right)$$

$$A = \frac{(2 - m) \sin \frac{\beta\pi}{2}}{K_0^m (m - 1) I^m(\mu)} \quad \left(\beta = \frac{\sqrt{1 - 2\mu}}{\mu} \right) \quad \text{для } \mu < \frac{1}{2} \quad (7)$$

$$I(\mu) = 4\beta^\mu \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\operatorname{ch} \beta b)^\mu \cos b \, db$$

Интегральное уравнение (4), которому должна удовлетворять $\omega(x, t)$, как функция времени t , учитывает влияние ползучести мате-

риала на распределение контактного усилия и представляет собой линейное интегральное уравнение Вольтерра второго рода, которое для различных случаев ядер ползучести $K(t, \tau) = \frac{\partial C(t, \tau)}{\partial \tau}$ подробно исследовано в работах (1-3, 4).

Решение уравнения (4) можно написать в виде

$$\omega(x, t) = [\gamma(t) - \alpha |x|]^p + \int_{\tau_1}^t [\gamma(\tau) - \alpha |x|]^p R(t, \tau) d\tau, \quad (8)$$

где $R(t, \tau)$ — резольвента линейного интегрального уравнения с ядром

$$K(t, \tau) = \frac{\partial C(t, \tau)}{\partial \tau}.$$

Из (8) следует, что $\omega(x, t)$ зависит также от неизвестной функции $\gamma(t)$.

Уравнение (5), которому должна удовлетворять $P(x, t)$ функция аргумента x , представляет собой сингулярное интегральное уравнение Фредгольма первого рода с ядром

$$K(x, s) = |s - x|^{p-1} \quad (0 < p < 1)$$

и с правой частью $\omega(x, t)$, которая является решением интегрального уравнения (4), и может быть рассмотрено при каждом фиксированном t как основное интегральное уравнение для изучения вдавливания жесткого клина в полуплоскость с учетом неустановившейся ползучести. В частном случае, когда $t = \tau_1$, из (4) следует, что

$$\omega(x, \tau_1) = \omega(x) = [\gamma - \alpha |x|]^p, \quad (9)$$

и интегральное уравнение (5) примет вид

$$\int_{-a}^a \frac{P(s) ds}{|s - x|^{1-p}} = [\gamma - \alpha |x|]^p. \quad (10)$$

Это является основным интегральным уравнением для изучения вдавливания жесткого клина в полуплоскость с учетом установившейся ползучести (5).

Если обозначить через $g(s, a)$ решения уравнения (5) при $\omega(x, t) = 1$, то общее решение интегрального уравнения (5), согласно (6), будет

$$P(x, t) = \frac{1}{2M'(a)} \left[\frac{d}{da} \int_{-a}^a g(s, a) \omega(s, t) ds \right] g(x, a) - \\ - \frac{1}{2} \int_x^a g(x, u) \frac{d}{du} \frac{1}{M'(u)} \frac{d}{du} \int_{-u}^u g(s, u) \omega(s, t) ds \Big| du -$$

$$-\frac{1}{2} \frac{d}{dx} \int_1^u \frac{g(x, u) du}{M'(u)} \int_{-u}^u g(s, u) \omega'(s, t) ds. \quad (11)$$

Здесь

$$M(u) = \int_0^u g(s, u) ds \quad (0 < u < a) \quad (12)$$

$$\omega'(s, t) = \frac{\partial \omega(s, t)}{\partial s} \quad (13)$$

$$g(s, a) = \frac{\sin \frac{\pi \mu}{2}}{\pi V(a^2 - s^2)^\mu} \quad (14)$$

Как известно, в нашем случае, при неустановившейся ползучести, ширина контакта $2a$ зависит от времени t , но здесь и в дальнейшем для простоты записи мы часто будем писать $2a$ без указания ее аргумента t .

Пользуясь формулами (12) и (14), для $M(s)$ получим

$$M(s) = \frac{2V\pi s^{1-\mu}}{(1-\mu)\Gamma\left(\frac{\mu}{2}\right)\Gamma\left(\frac{1-\mu}{2}\right)}, \quad (15)$$

где $\Gamma(s)$ — гамма-функция.

Нетрудно видеть, что $g(s, u)$ — четная функция, а $\omega'(s, t)$, как это следует из (8) и (13), — нечетная функция, поэтому последний член в правой части формулы (11) пропадает и выражение $P(x, t)$ после некоторых преобразований принимает вид

$$p(x, t) = K(\mu) \left\{ \frac{a^\mu \Phi_1'(a, t, \gamma)}{V(a^2 - x^2)^\mu} - \int_x^a \frac{du}{V(a^2 - x^2)^\mu} \frac{d}{du} [u^\mu \Phi_1(u, t, \gamma)] \right\}, \quad (16)$$

где

$$\Phi_1(u, t, \gamma) = \int_0^u \frac{\omega(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu}, \quad \Phi_1'(u, t, \gamma) = \frac{d}{du} \int_0^u \frac{\omega(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu}, \quad (17)$$

$$K(\mu) = \frac{\Gamma\left(\frac{1-\mu}{2}\right)\Gamma\left(\frac{\mu}{2}\right)}{2V\pi\pi^2} \sin^2 \frac{\pi\mu}{2}. \quad (18)$$

Путем замены переменной $s = u \sin \varphi$ выражение для $\Phi_1(u, t, \gamma)$ можно представить в виде интеграла с постоянными пределами

$$\Phi_1(u, t, \gamma) = u^{1-\mu} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \omega(u \sin \varphi, t) \cos^{1-\mu} \varphi d\varphi. \quad (19)$$

Предполагая для функции $\omega(s, t)$ существование непрерывной и ограниченной производной при $s > 0$, после дифференцирования под знаком интеграла (19) получим следующее соотношение, связывающее $\Phi_1'(u, t, \gamma)$ с $\Phi_1(u, t, \gamma)$:

$$u\Phi_1'(u, t, \gamma) = (1-\mu)\Phi_1(u, t, \gamma) + \int_0^u \frac{\omega'(s, t) s ds}{V(u^2 - s^2)^\mu}. \quad (20)$$

Пользуясь (20), нетрудно непосредственным дифференцированием убедиться, что

$$\frac{d}{du} [u^\mu \Phi_1'(u, t, \gamma)] = u^{\mu-1} \frac{d}{du} \int_0^u \frac{s\omega'(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu}. \quad (21)$$

Производя интегрирование по частям в правой части равенства (21) и дифференцируя затем полученное выражение по u , будем иметь

$$\frac{d}{du} [u\Phi_1'(u, t, \gamma)] = u^\mu \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu} + \omega'(0, t). \quad (22)$$

Подставляя это выражение в равенство (16), получим

$$p(x, t) = K(\mu) \left\{ \frac{a^\mu \Phi_1'(a, t, \gamma)}{V(a^2 - x^2)^\mu} - \int_a^x \frac{u^\mu du}{V(u^2 - x^2)^\mu} \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2 - x^2)^\mu} - \right. \\ \left. - \omega'(0, t) \int_x^u \frac{du}{V(u^2 - x^2)^\mu} \right\}. \quad (23)$$

Здесь для производной $\omega'(0, t)$, очевидно, можно взять ее правый предел. Тогда из (8) следует

$$\omega'(0, t) = \omega'(+0, t) = -\mu H_1(\gamma, t, \gamma_1), \quad (24)$$

где

$$H_1(\gamma, t, \gamma_1) = [\gamma(t)]^{\mu-1} + \int_{\gamma_1}^t [\gamma(\tau)]^{\mu-1} R(t, \tau) d\tau. \quad (25)$$

Тогда выражению $p(x, t)$ можно дать следующий вид

$$p(x, t) = K(\mu) \left\{ \frac{a^\mu \Phi_1'(a, t, \gamma)}{V(a^2 - x^2)^\mu} + x^{2\mu} (1-\mu) \int_a^x \frac{u^\mu du}{V(u^2 - x^2)^\mu} \times \right.$$

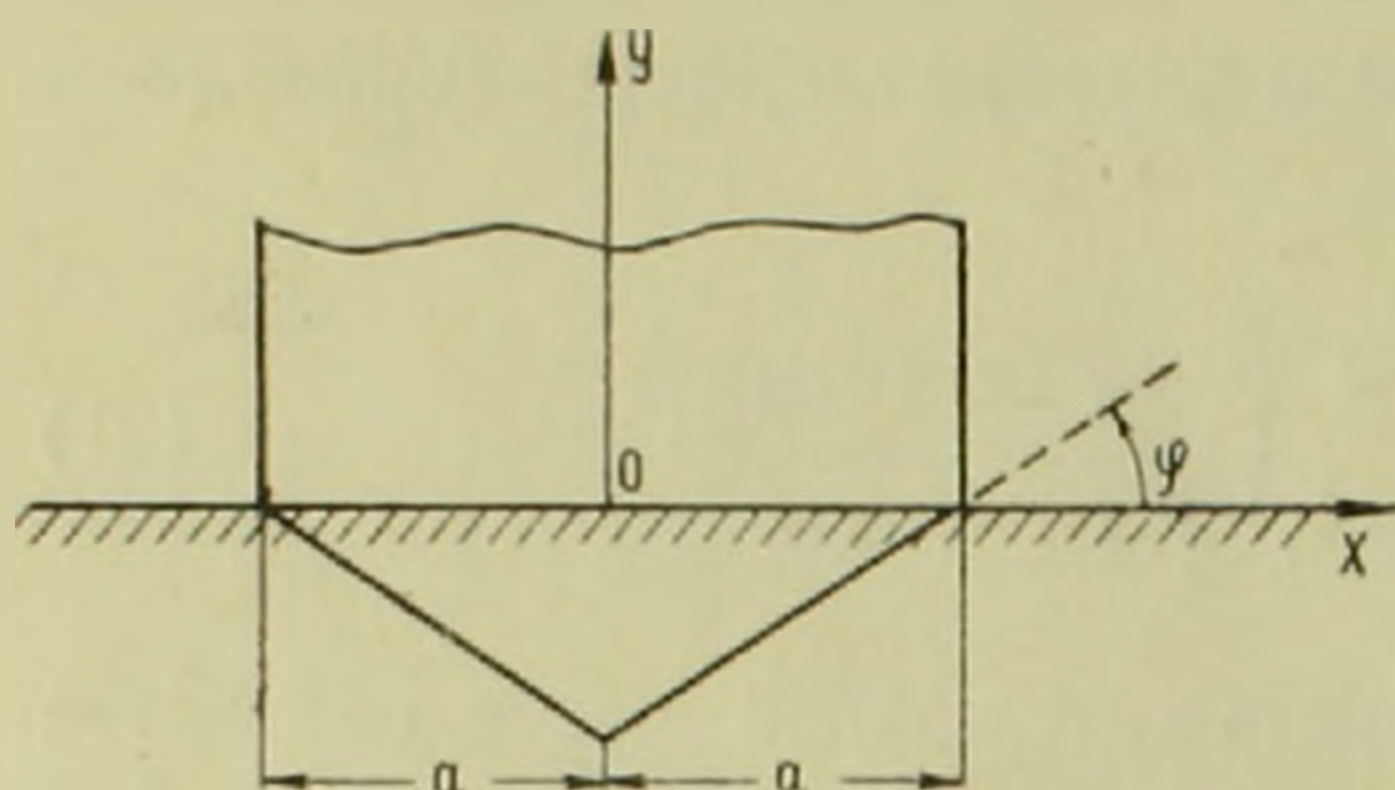
$$\times \int_0^u \frac{H_2(\gamma, t, \tau_1, s) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu} + \alpha \mu H_1(\gamma, t, \tau_1) \int_x^a \frac{du}{V(u^2 - x^2)^\mu} \Bigg\}, \quad (26)$$

где

$$H_2(\gamma, t, \tau_1, x) = [\gamma(t) - \alpha|x|]^{\mu-2} + \int_{\tau_1}^t [\gamma(\tau) - \alpha|x|]^{\mu-2} R(t, \tau) d\tau. \quad (27)$$

Здесь могут иметь место два случая: 1) длина контакта известна и 2) длина контакта неизвестна.

1. Рассмотрим случай, когда длина контакта известна (фиг. 2). В формуле (26) правый член представляет решение с особенностями



Фиг. 2.

в точках $x = \pm a$ и подлежит сохранению только в случае заданной ширины контакта $2a(t) = 2a$. При этом неизвестная функция $\gamma(t)$ определяется из уравнения равновесия

$$P = 2 \int_0^a p(x, t) dx. \quad (28)$$

Подставляя выражение для $p(x, t)$ из (23) в уравнение (28) и пользуясь равенством (24), получим

$$P = 2K(\mu) \left\{ a\Phi_1'(a, t, \gamma) \frac{\sin\left(\frac{\pi\mu}{2}\right)}{2(1-\mu)K(\mu)\pi} + \right. \\ \left. + \alpha\mu H_1(\gamma, t, \tau_1) \int_0^a dx \int_x^a \frac{du}{V(u^2 - x^2)^\mu} - \right. \\ \left. - \int_0^a dx \int_x^a \frac{u^\mu du}{V(u^2 - s^2)^\mu} \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu} \right\}. \quad (29)$$

Здесь использовано значение интеграла

$$J_1 = \int_0^u \frac{ds}{V(u^2 - s^2)^\mu} + \frac{\sin\frac{\pi\mu}{2}}{2(1-\mu)K(\mu)\pi} u^{1-\mu}. \quad (30)$$

Меняя порядок интегрирования во втором слагаемом выражения (29), найдем

$$\int_0^a dx \int_x^a \frac{du}{V(u^2 - x^2)^\mu} = \int_0^a du \int_0^u \frac{dx}{V(u^2 - x^2)^\mu} =$$

$$= \frac{\sin \frac{\pi \mu}{2}}{2(1-\mu)(2-\mu)K(\mu)\pi} a^{2-\mu}. \quad (31)$$

Тогда (29) примет следующий вид:

$$P = \frac{1}{(1-\mu)\pi} \sin \frac{\pi \mu}{2} \left[a\Phi_1'(a, t, \gamma) + \frac{2\mu H_1(\gamma, t, \tau_1)}{2-\mu} a^{2-\mu} \right] - 2K(\mu) \int_0^a dx \int_x^a \frac{u^\mu du}{V(u^2-x^2)^\mu} \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2-s^2)^\mu}. \quad (32)$$

Меняя порядок интегрирования в последнем слагаемом выражения (32) и пользуясь равенством (30), имеем

$$I_2 = \int_0^a dx \int_x^a \frac{u^\mu du}{V(u^2-x^2)^\mu} \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2-s^2)^\mu} = \\ = \frac{\sin \frac{\pi \mu}{2}}{2(1-\mu)K(\mu)\pi} \int_0^a u du \int_0^u \frac{\omega''(s, t) ds}{V(u^2-s^2)^\mu}. \quad (33)$$

Далее, применяя формулу Дирихле и замечая при этом, что

$$\int_s^a \frac{u du}{V(u^2-s^2)^\mu} = \frac{1}{2-\mu} (a^2-s^2)^{1-\frac{\mu}{2}}, \quad (34)$$

выражению I_2 можно придать следующий вид:

$$I_2 = \frac{\sin \frac{\pi \mu}{2}}{2(1-\mu)(2-\mu)K(\mu)\pi} \int_0^a (u^2-s^2)^{1-\frac{\mu}{2}} \omega''(s, t) ds. \quad (35)$$

Подставляя значение I_2 из (35) в (32), получим

$$P = \frac{\sin \frac{\pi \mu}{2}}{(1-\mu)\pi} \left[a\Phi_1'(a, t, \gamma) + \frac{2\mu H_1(\gamma, t, \tau_1)}{2-\mu} a^{2-\mu} - \frac{1}{2-\mu} \int_0^a (a^2-s^2)^{1-\frac{\mu}{2}} \omega''(s, t) ds \right]. \quad (36)$$

Если в соотношении (20) последнее слагаемое проинтегрировать по частям, используя при этом выражение (24), то оно примет следующий вид:

$$u\Phi_1(u, t, \gamma) = (1 - \mu) \Phi_1(u, t, \gamma) - \frac{\pi\mu H_1(\gamma, t, \tau_1)}{2 - \mu} u^{2-\mu} + \\ + \frac{1}{2 - \mu} \int_0^u (u^2 - s^2)^{1-\frac{\mu}{2}} \omega''(s, t) ds. \quad (37)$$

Пользуясь соотношением (37), уравнение (36) можно привести к виду

$$\Phi_1(a, t, \gamma) = \frac{\pi P}{\sin \frac{\pi\mu}{2}}, \quad (38)$$

где

$$\Phi_1(a, t, \gamma) = \int_0^a \frac{\omega(s, t) ds}{V(a^2 - s^2)^\mu}, \quad (39)$$

$$\omega(s, t) = |\gamma(t) - x|s|^2 + \int_{\tau_1}^t |\gamma(\tau) - x|s|^2 R(t, \tau) d\tau. \quad (40)$$

Подставляя (39) в (38), получим

$$\int_0^a \frac{\omega(s, t) ds}{V(a^2 - s^2)^\mu} = \frac{\pi P}{\sin \frac{\pi\mu}{2}}. \quad (41)$$

Таким образом, если ширина контакта $2a(t) = 2a$ задана, то неизвестная функция $\gamma = \gamma(t)$, входящая в формулу для $p(x, t)$ (26), определяется из уравнения (41). Это уравнение можно решить при помощи численных методов.

2. Перейдем к рассмотрению второго случая, когда длина контакта неизвестна. Очевидно, что в этом случае значение $\gamma = \gamma(t)$ тоже будет неизвестным. Здесь для определения неизвестных $a(t)$ и $\gamma(t)$ необходимо иметь два уравнения. Одно уравнение получается из требования, чтобы в формуле (26) первый член, представляющий решение с особенностями, исчез, т. е.

$$\Phi_1(a, t, \gamma) = \frac{d}{da} \int_0^a \frac{\omega(s, t) ds}{V(u^2 - s^2)^\mu} = 0, \quad (42)$$

а другое уравнение можно получить при помощи уравнения равновесия (28). Подставляя выражение $p(x, t)$ из (26) в (28) и учитывая равенство (42), после применения формулы Дирихле получим

$$\Phi_1(a, t, \gamma) = \int_0^a \frac{\omega(s, t) ds}{V(a^2 - s^2)^\mu} - \frac{\pi P}{\sin \frac{\pi\mu}{2}} = 0. \quad (43)$$

Следовательно, уравнение (43) для определения переменной ширины контакта $2a(t)$ тождественно совпадает с уравнением (38) для определения функции $\gamma = \gamma(t)$, когда ширина контакта $2a(t) = 2a$ задана.

Институт математики и механики
Академии наук Армянской ССР
Ереванский государственный университет

Մ. Մ. ՄԱՆՈՒԿՅԱՆ

**Կոնտակտային ճնշումը կիսահարթության վրա
ոչ հաստատված սողի սլաքաճնշում**

Աշխատանքում դիտարկվում է կոշտ սկզբի ճնշումը կիսահարթության վրա ոչ հաստատված սողի սլաքաճնշում, երբ լարվածության և սողի ղեֆորմացիայի միջև գոյություն ունեցող կապն արտահայտվում է աստիճանային օրենքով: Որպես փոփոխական փափուկ ընդունված է պլաստիկական ժառանգականության տեսությունը, որը, ինչպես ցույց են տալիս էքսպերիմենտալ հետազոտությունները, բավականաչափ ճշգրիտ բնութագրում է մետաղների սողը:

Դիտարկվող կոնտակտային խնդրի լուծումը բերվում է (4) և (5) ինտեգրալ հավասարումների համակարգի լուծմանը, որոնցից առաջինը իրենից ներկայացնում է վոլտերի երկրորդ սեռի ղեփային ինտեգրալ հավասարում, իսկ երկրորդը՝ Ֆրեդհոլմի առաջին սեռի սինգուլյար ինտեգրալ հավասարում: (5) սինգուլյար ինտեգրալ հավասարման լուծումը, Մ. Դ. Կրեյնի (6) առաջադրած մեթոդի համաձայն, ներկայացվում է (11) տեսքով:

Մի շարք ձևափոխություններից հետո որոշվում է անհայտ $p(x, t)$ ֆունկցիայի վերջնական տեսքը (26), որը բնորոշում է ճնշման ինտենսիվությունը կոնտակտային ղեփամասի վրա:

Քննարկվում է երկու դեպք՝ 1. Կոնտակտի երկարությունը հայտնի է և 2. Կոնտակտի երկարությունը անհայտ է:

Л И Т Е Р А Т У Р А Ч И Т А Ь Л Ы Ы Ы Ы Ы Ы Ы Ы Ы Ы

¹ Ю. Н. Работнов, Некоторые вопросы теории ползучести, Вестник МГУ, № 10, 1948. ² Н. Х. Арутюнян, Некоторые вопросы теории ползучести, Гостехиздат, 1952. ³ Н. Х. Арутюнян, ПММ, выпуск 5, 1959. ⁴ М. И. Розовский, ЖТФ, XXV, вып. 13, 1955. ⁵ Н. Х. Арутюнян и М. М. Манукян, ПММ, вып. 1, 1952. ⁶ М. Г. Крейн, ДАН СССР, т. 100, № 3 (1955).