

О ПРИРАЩЕНИИ ПЛАСТИЧЕСКОЙ ДЕФОРМАЦИИ И ПОВЕРХНОСТИ ТЕКУЧЕСТИ

А. А. И л ь ю ш и н

(Москва)

Если тело находится в равновесии при системе сил Q_M и к нему в некоторый момент постепенно прикладывается, а затем снимается дополнительная система сил ΔQ_m , то на этом замкнутом (по изменению системы сил) цикле работа системы ΔQ_m должна быть положительной или равна нулю, — в этом состоит выдвинутый Друккером [1] постулат теории пластичности. Он имеет существенное значение и действительно может быть принят для материалов, устойчиво упрочняющихся при всех видах сложного нагружения.

Если же некоторые из состояний являются неустойчивыми, то для них справедливо обратное утверждение: работа отрицательна. Такие состояния бывают у некоторых материалов даже при простом растяжении образца, примером чего является «зуб текучести» (верхний предел упругости) мягкой стали; оснований к возникновению таких состояний у некоторых поликристаллических материалов при сложном нагружении еще больше: конгломерат зерен, ориентированно деформированный, может быть неустойчив по отношению, правда, к очень небольшим сдвигам резко отличной ориентации.

Постулат Друккера, с нашей точки зрения, справедлив при всевозможных пластических деформациях тел, исключая, может быть, некоторые особые точки траекторий деформирования, и ниже мы не будем учитывать этих возможных исключений. Однако известные положения о совпадении вектора приращения пластической деформации с нормалью к поверхности текучести и о выпуклости этой поверхности в общем случае не следуют из постулата. Отметим это необходимо потому, что указанные положения приняты как теоретически доказанные законы. Эти положения, как увидим, справедливы только в предположении, что пластическая деформация тела при любом нагружении не сопровождается заметным изменением упругих свойств. Поскольку вопрос о деформационной анизотропии, возникающей в процессе пластического течения, представляется одним из принципиальных, целесообразно получить строгие теоретические следствия постулата Друккера в общем случае.

Воспользуемся векторными обозначениями, принятыми в работе [2]. Пусть к моменту времени $t = t_k$ конец вектора напряжения однородно деформированного тела в пространстве напряжения σ описал путь L , определенный функцией $\sigma(t)$ и получил значение $\sigma_k = \sigma(t_k)$. Путь L и значение σ_k будем называть точкой k . Путем разгрузок из точки k и повторных упругих нагрузок по различным направлениям можно получить точки T на поверхности текучести, т. е. построить поверхность текучести $f_k(\sigma_T) = 0$, внутри которой пластическая деформация остается постоянной, а вне возникают вторичные пластические деформации. В соответствии с постулатом Друккера рассмотрим произвольную фиксированную точку M с вектором σ_m внутри f_k , точку T с вектором σ_T на f_k и весьма близкую к T точку P вне f_k с вектором σ_p . Произведем замкнутый цикл нагружение — разгрузка по пути $MTPM$. Движения по путям MT и PTM (без третичного выхода за предел упругости) консерва-

тивны, т. е. не зависят от траекторий, а только от точек (M, T) и (P, M) , так как соответствующие деформации являются упругими. Путь TP должен быть задан вполне, если мы хотим, чтобы все состояния на нем были определены, так же, как задан путь L для точки k . Будем считать, что путь TP прямолинеен, определен постоянным единичным вектором направления e и имеет длину s . Путь MT для простоты считаем также прямолинейным, длиной s_1 , с вектором направления e_1 . Следовательно

$$\begin{aligned} (MT) \quad \sigma - \sigma_m &= \Delta\sigma = s_1' e_1, & (0 \leq s_1' \leq s_1) \\ (TP) \quad \sigma - \sigma &= \Delta\sigma = s_1 e_1 + s' e, & (0 \leq s' \leq s) \end{aligned} \quad (1)$$

Гипотеза линейной упругости состоит в том, что упругая часть общей деформации

$$\varepsilon = \varepsilon^e + \varepsilon^p \quad (2)$$

т. е. ε^e является линейной однородной функцией напряжения

$$\varepsilon^e = (\varepsilon) \sigma \quad (3)$$

где симметричная матрица (ε) коэффициентов упругости зависит от предшествующих пластических деформаций, т. е. внутри f_k постоянна и определяется точкой k ; при обратном движении по пути PTM матрица (ε) также постоянна и определяется точкой P (понимая под точкой P совокупность точки k , пути TP и σ_p); на пути TP (ε) изменяется от $(\varepsilon)_T$ до $(\varepsilon)_p$, причем является непрерывной функцией от s' .

Заметим, что гипотеза линейной упругости не строго выполняется и потому (3) следует рассматривать как аппроксимацию. Из этой гипотезы вытекают выражения

$$\begin{aligned} (MT) \quad d\varepsilon &= d\varepsilon^e = (\varepsilon)_k d\sigma = (\varepsilon)_T d\sigma, & d\sigma &= e_1 ds_1' \\ (TP) \quad d\varepsilon &= d\varepsilon^p + (\varepsilon)_s d\sigma + \frac{d}{ds'} (\varepsilon) \cdot \sigma ds', & d\sigma &= e ds' \\ (PT) \quad d\varepsilon &= d\varepsilon^e = (\varepsilon)_p d\sigma, & d\sigma &= e ds' \dots \\ (TM) \quad d\varepsilon &= d\varepsilon^e = (\varepsilon)_p d\sigma, & d\sigma &= e_1 ds_1' \end{aligned}$$

Постулат Друккера утверждает неотрицательность работы

$$W = \int_{MTPTM} \Delta\sigma d\varepsilon$$

При вычислении работы W нам не понадобятся малые более первого порядка по s и второго — по s_1 , и потому в разложениях

$$\begin{aligned} (\varepsilon)_{s'} &= (\varepsilon)_T + s' \left[\frac{d}{ds} (\varepsilon) \right]_T + \dots & (\varepsilon)_p &= (\varepsilon)_T + s \left[\frac{d}{ds} (\varepsilon) \right]_T + \dots \\ \frac{d}{ds'} (\varepsilon)_{s'} &= \left[\frac{d}{ds'} (\varepsilon) \right]_T + s' \left[\frac{d^2}{ds^2} (\varepsilon) \right]_T + \dots \end{aligned} \quad (6)$$

достаточно ограничиться только выписанными членами. Очевидно

$$\int_{PTM} \Delta\sigma d\varepsilon^e = - \int_{MTP} \Delta\sigma d\varepsilon^e = - \int_{MTP} \Delta\sigma (\varepsilon)_p d\sigma$$

и потому

$$\begin{aligned} W &= \int_{TP} \Delta\sigma d\varepsilon^p = \int_{MT} \Delta\sigma [(\varepsilon)_T - (\varepsilon)_p] d\sigma + \\ &+ \int_{TP} \Delta\sigma [(\varepsilon)_{s'} - (\varepsilon)_p] d\sigma + \int_{TP} \Delta\sigma \frac{d}{ds'} (\varepsilon) \cdot \sigma ds' \end{aligned}$$

Учитывая (1), (4) и (6), заключаем, что первый из выписанных здесь интегралов правой части будет малым порядка ss_1^2 , второй порядка s^2s_1 , третий порядка s_1s . Интеграл, входящий в левую часть, с точностью до s^2s_1 будет

$$\int_{TP} \Delta \sigma d\vartheta^p = s_1 s e_1 \left(\frac{d\vartheta^p}{ds} \right)_T$$

Сохраняя малые порядка ss_1 и ss_1^2 и отбрасывая s^2s_1, \dots , после вычислений получим

$$W = ss_1 e_1 \left[\left(\frac{d\vartheta^p}{ds} \right)_T + (\varepsilon)_{T'} \sigma_M \right] + \frac{1}{2} ss_1^2 e_1 (\varepsilon)_{T'} e_1 \quad (7)$$

причем производные

$$\frac{d\vartheta^p}{ds}, \quad (\varepsilon)_{T'} = \frac{d}{ds} (\varepsilon)$$

берутся в точке T по пути TP . Вектор

$$\mathfrak{A}' = \left[\frac{d\vartheta^p}{ds} + (\varepsilon)' \sigma \right]_T \quad (8)$$

не зависит от положения точки M , т. е. направления вектора e_1 . Приближая точку M к точке T_1 , расположенной на поверхности f_k на расстоянии s_1 от T и переходя к пределу $s \rightarrow 0$, $s_1 \rightarrow 0$ при условии $s/s_1 \rightarrow 0$, и учитывая, что вектор e_1 переходит в касательную плоскость к f_k в точке T , из постулата Друккера получаем

$$e_1 \cdot \mathfrak{A}' \geq 0$$

для любого e_1 в касательной плоскости. Это возможно лишь в том случае, если вектор \mathfrak{A}' направлен по нормали n к поверхности f_k в точке T :

$$\mathfrak{A}' = |\mathfrak{A}'| \cdot n \quad (9)$$

Следовательно, вытекающая из положительности дополнительной работы форма связи между напряжениями и пластическими деформациями такова:

$$\frac{d\vartheta^p}{ds} + (\varepsilon)' \sigma = G \text{grad } f \quad (10)$$

где $f(\sigma) = 0$ — уравнение поверхности текучести, $ds = |d\sigma|$ и $(\varepsilon)'$ — производная матрицы коэффициентов упругости (обратных величин модулей) по s в рассматриваемой точке σ . Отличие (10) от обычной формы выражается вторым слагаемым $(\varepsilon)' \sigma$ и оценка его величины должна делаться по сравнению с $(\varepsilon) d\sigma / ds$, поскольку речь идет о правильности учета упругих свойств. Отношение этих величин даже по модулю

$$\delta = \left| \frac{d(\varepsilon) \sigma}{(\varepsilon) d\sigma} \right| \quad (11)$$

не является малым априори. Например, при простом растяжении образца ($\varepsilon = 1/E$, E — модуль упругости)

$$\delta = - \frac{\sigma dE}{E d\sigma}$$

для ряда материалов будет порядка 1. Принцип градиентальности, следовательно, справедлив с точностью до влияния упругих свойств вообще. Существенные отклонения от него следует ожидать в окрестности угловых точек на траекториях деформаций и напряжений, где упругие свойства сказываются особенно сильно.

Проведем теперь через вектор \mathbf{e}_1 и нормаль \mathbf{n} в точке T двумерную плоскость Π , которая пересечет поверхность текучести $f_k = 0$ по некоторой плоской кривой, а касательную гиперплоскость в точке T — по прямой $T \sim x$. Расстояние z от этой прямой до кривой, измеряемое в плоскости Π в направлении, параллельном внешней нормали \mathbf{n} , в точке x с точностью до малых высшего порядка, выражается через кривизну кривой κ , которая считается положительной, если кривая является вогнутой:

$$z = \frac{1}{2} \kappa x^2$$

Точка T_1 на поверхности, с которой совмещена точка M , удалена от T на расстояние $\sim s_1$, и ее возвышение над прямой $T - x$ (при $\kappa > 0$) равно $1/2 \kappa s_1^2$. Во втором приближении, следовательно, вектор \mathbf{e}_1 (направляемый от T_1 к T) составляет с \mathbf{n} тупой угол $1/2\pi + 1/2 \kappa s_1$, и $\mathbf{e}_1 \mathbf{n}_1 = 1/2 \kappa s_1$.

Выражение (7) для работы W , учитывая $\boldsymbol{\sigma}_M = \boldsymbol{\sigma}_T - s_1 \mathbf{e}_1$ во втором приближении, согласно (9), можно представить в виде

$$W = \frac{1}{2} s s_1^2 [\mathbf{e}_1'(\boldsymbol{\varepsilon})_T' \mathbf{e}_1 - \kappa |\boldsymbol{\varepsilon}'|] \quad (12)$$

Из условия $W > 0$ следует

$$\kappa |\boldsymbol{\varepsilon}'| < \mathbf{e}_1(\boldsymbol{\varepsilon})_T' \mathbf{e}_1 \quad (13)$$

причем \mathbf{e}_1 — единичный вектор любой касательной прямой к поверхности f_k в точке T , а $(\boldsymbol{\varepsilon})_T' = d(\boldsymbol{\varepsilon})/ds$ — симметричная матрица производных от $(\boldsymbol{\varepsilon})$ по произвольному направлению \mathbf{e} , внешнему или касательному относительно f_k . Ясно, что при этих условиях нет никаких оснований для утверждения, что симметричная квадратичная форма относительно направляющих косинусов $\mathbf{e}_1(\gamma_1, \dots, \gamma_5)$

$$\mathbf{e}_1(\boldsymbol{\varepsilon})_T' \mathbf{e}_1 = \varepsilon_{ij}' \gamma_i \gamma_j \quad (i, j = 1, 2, \dots, 5) \quad (14)$$

будет положительна для любых k , \mathbf{e}_1 и \mathbf{e} ; учитывая, что коэффициенты упругости ε_{ij} представляют матрицу, обратную по отношению к матрице модулей упругости E_{ij} и в ряде известных простейших случаев они возрастают по мере роста пластических деформаций (модули убывают), наверное, существуют такие материалы и пути нагружения, при которых форма (14) отрицательна; при этом, согласно (13), кривизна κ может быть как отрицательной (выпуклость), так и положительной (вогнутость). (Если при простом нагружении модули убывают, то, вероятнее всего, при обратных пластических деформациях они в какой-то степени восстанавливаются, т. е. $\mathbf{e}_1(\boldsymbol{\varepsilon})_T' \mathbf{e}_1 < 0$.)

Гипотеза о выпуклости f_k , следовательно, также не имеет теоретических оснований, если не пренебрегать упругими свойствами тела. Для идеального жестко-пластического тела она, как и гипотеза градиентальности, представляется теоретически обоснованной.

Поступила 2 IV 1960

ЛИТЕРАТУРА

1. D r u c k e r D. C. Variational principles in the mathematical theory of plasticity, *Calculus of variations and its applications*, Proc. of Symposia in Applied Mathematics, vol. VIII, 1958.
2. И л ь ю ш и н А. А. О связи между напряжениями и малыми деформациями в механике включенных сред, ПММ, 1954, т. XVIII, вып. 6.