

## О ТЕНЗОРНЫХ ХАРАКТЕРИСТИКАХ КОНЕЧНЫХ ДЕФОРМАЦИЙ СПЛОШНОЙ СРЕДЫ

В. Д. Бондарь

(Новосибирск)

Описание конечных деформаций сплошной среды связано с использованием тензоров в пространстве начальных состояний и в деформированном пространстве, у которых равны компоненты, с каким-либо фиксированным строением индексов (см. [1]). В упомянутых двух пространствах можно ввести одинаковые лагранжевы координаты  $\xi^1, \xi^2, \xi^3$ -частиц среды, определенные в системе координат деформированного пространства с ковариантным и контравариантным базисами  $\hat{\partial}_i$  и  $\hat{\partial}^i$ ,  $i = 1, 2, 3$  или в системе координат пространства начальных состояний с базисами  $\overset{\circ}{\partial}_i$  и  $\overset{\circ}{\partial}^i$ . Метрика рассматриваемых пространств различна. Если через  $d\overset{\circ}{s}$  и  $ds$  обозначить элементы длин соответственно начального и деформированного пространств, будем иметь

$$d\overset{\circ}{s}^2 = \overset{\circ}{g}_{\alpha\beta} d\xi^\alpha d\xi^\beta, \quad ds^2 = \hat{g}_{\alpha\beta} d\xi^\alpha d\xi^\beta \quad (\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta} = (\overset{\circ}{\partial}_\alpha, \overset{\circ}{\partial}_\beta), \hat{g}_{\alpha\beta} = (\hat{\partial}_\alpha, \hat{\partial}_\beta)) \quad (0.1)$$

Будем рассматривать тензоры как инвариантные объекты, связанные с частицами деформируемой среды. Возьмем в деформированном пространстве некоторый тензор второго ранга

$$H = \hat{H}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{H}^\alpha_\beta \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{H}^\beta_\alpha \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}_\beta = \hat{H}^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta \quad (0.2)$$

В пространстве начальных состояний можно рассмотреть тензоры  $\overset{\circ}{H}_1, \overset{\circ}{H}_2, \overset{\circ}{H}_3$  и  $\overset{\circ}{H}_4$ , которые имеют равные с тензором  $H$  соответственно ковариантные, смешанные и контравариантные компоненты

$$\overset{\circ}{H}_1 = \hat{H}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{H}_2 = \hat{H}^\alpha_\beta \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{H}_3 = \hat{H}^\beta_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad \overset{\circ}{H}_4 = \hat{H}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta. \quad (0.3)$$

Ввиду того, что «жонглирование» индексами в деформированном и начальном пространствах осуществляется при помощи различных тензоров  $\hat{g}_{\alpha\beta}$  и  $\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}$  компоненты тензоров  $\overset{\circ}{H}_i$ , имеющие строение индексов, отличное от приведенного выше, не равны соответствующим компонентам тензора  $H$ . Совершенно аналогично любому тензору второго ранга  $\overset{\circ}{H}$ , рассматриваемому в пространстве начальных состояний

$$\overset{\circ}{H} = \overset{\circ}{H}_{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \overset{\circ}{H}^\alpha_\beta \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \overset{\circ}{H}^\beta_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta = \overset{\circ}{H}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta \quad (0.4)$$

в деформированном пространстве соответствуют тензоры

$$H_1 = \hat{H}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad H_2 = \hat{H}^\alpha_\beta \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad H_3 = \hat{H}^\beta_\alpha \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}_\beta, \quad H_4 = \hat{H}^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta \quad (0.5)$$

обладающие аналогичными свойствами. Подобные рассуждения можно повторить по отношению к тензорам  $H_i$  и  $\overset{\circ}{H}_i$   $i=1,2,3,4$  и рассмотреть новые группы тензоров и т. д. В итоге для исходных тензоров  $H$  и  $\overset{\circ}{H}$  получим бесконечную последовательность тензоров как в начальном, так и в деформированном пространствах. Ниже исследуются закономерности образования тензоров, входящих в последовательности, построенные для метрических тензоров, тензоров конечной деформации и, наконец, для произвольных тензоров второго порядка и указывается приложение новых тензорных характеристик к выводу уравнений состояния среды и к определению скорости напряжений.

1. Рассмотрим метрические тензоры  $\overset{\circ}{G}$  и  $G$  начального и деформированного пространств. В соответствии с формулами (0.1) имеем

$$\overset{\circ}{G} = \overset{\circ}{g}_{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \delta_\beta^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad G = \hat{g}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta = \delta_\beta^\alpha \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{g}^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$$

$$\overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} = (\overset{\circ}{\partial}^\alpha, \overset{\circ}{\partial}^\beta), \quad \hat{g}^{\alpha\beta} = (\hat{\partial}^\alpha, \hat{\partial}^\beta), \quad \delta_\beta^\alpha = (\overset{\circ}{\partial}^\alpha, \overset{\circ}{\partial}_\beta) = (\hat{\partial}^\alpha, \hat{\partial}_\beta) = \begin{cases} 1 & (\alpha = \beta) \\ 0 & (\alpha \neq \beta) \end{cases} \quad (1.1)$$

Тензору  $G$  в пространстве начальных состояний соответствуют тензоры

$$\overset{\circ}{A} = \delta_\beta^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{B} = \overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta = \overset{\circ}{g}^{\alpha\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \overset{\circ}{g}^{\alpha\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma k} \overset{\circ}{g}^{k\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta$$

$$\overset{\circ}{A} = \delta_\beta^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{B} = \overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta = \overset{\circ}{g}^{\alpha\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta = \overset{\circ}{g}_{\alpha k} \overset{\circ}{g}^{k\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta \quad (1.2)$$

а тензору  $\overset{\circ}{g}$  в деформированном пространстве — тензоры

$$G = \delta_\beta^\alpha \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad A = \overset{\circ}{g}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{g}^{\alpha\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{g}^{\alpha\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma k} \hat{g}^{k\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$$

$$B = \overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta = \overset{\circ}{g}^{\alpha\sigma} \hat{g}_{\sigma\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{g}_{\alpha k} \overset{\circ}{g}^{k\sigma} \hat{g}_{\sigma\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta \quad (1.3)$$

Видим, что тензоры, имеющие равные с тензорами  $G$  и  $\overset{\circ}{G}$  смешанные компоненты, будут тоже метрическими, а тензоры  $\overset{\circ}{A}$  ( $A$ ) и  $\overset{\circ}{B}$  ( $B$ ), у которых одинаковы с тензором  $G$  ( $\overset{\circ}{G}$ ) соответственно ковариантные и контравариантные компоненты — новые тензоры. Очевидно, что новые тензоры симметричны и соответственно обратны один другому:  $\overset{\circ}{B} = \overset{\circ}{A}^{-1}$ ,  $B = A^{-1}$  и что смешанные компоненты у тензоров  $\overset{\circ}{A} \parallel \overset{\circ}{a}_j^i \parallel$  и  $\overset{\circ}{B} = \parallel \overset{\circ}{b}_j^i \parallel$ ,  $A = \parallel \hat{a}_j^i \parallel$  и  $B = \parallel \hat{b}_j^i \parallel$  одинаковы

$$\overset{\circ}{a}_j^i = \overset{\circ}{b}_j^i = \overset{\circ}{g}^{i\sigma} \hat{g}_{\sigma j}, \quad \hat{b}_j^i = \hat{a}_j^i = \hat{g}^{i\sigma} \overset{\circ}{g}_{\sigma j} \quad (1.4)$$

Тензорам  $A$ ,  $A^{-1}$  и  $\overset{\circ}{A}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-1}$ , в свою очередь, в начальном и деформированном пространствах соответствуют тензоры

$$\overset{\circ}{B} = \overset{\circ}{b}_\beta^\alpha, \quad \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{G} = \overset{\circ}{g}_{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{B}_2 = \overset{\circ}{b}_k^\alpha \overset{\circ}{b}_e^k \overset{\circ}{g}^{e\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta \quad (1.5)$$

$$\overset{\circ}{A} = \overset{\circ}{a}_\beta^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{A}_2 = \overset{\circ}{g}_{\alpha e} \overset{\circ}{a}_\sigma^e \overset{\circ}{a}_\beta^\sigma \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{G} = \overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta \quad (1.6)$$

$$B = \hat{b}_\beta^\alpha \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad G = \hat{g}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad B_2 = \hat{b}_k^\alpha \hat{b}_e^k \hat{g}^{e\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta \quad (1.7)$$

$$A = \hat{a}_\beta^\alpha \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad A_2 = \hat{g}_{\alpha e} \hat{a}_\sigma^e \hat{a}_\beta^\sigma \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta, \quad G = \hat{g}^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta \quad (1.8)$$

среди которых новыми будут тензоры  $\overset{\circ}{A}_2$ ,  $\overset{\circ}{B}_2$ ,  $A_2$  и  $B_2$ . Для последних справедливы соотношения

$$\overset{\circ}{A}_2 = \overset{\circ}{A}^2, \quad \overset{\circ}{B}_2 = \overset{\circ}{B}^2 = \overset{\circ}{A}^{-2}, \quad A_2 = A^2, \quad B_2 = B^2 = A^{-2} \quad (1.9)$$

т. е. новые тензоры снова представимы как степени тензора  $\overset{\circ}{A}$  в начальном и тензора  $A$  в деформированном пространствах.

Нетрудно заметить закономерность, которой следуют тензоры, получающиеся при указанном порядке установления соответствия. Так тензору  $A$ , например, в начальном пространстве соответствуют три тензора:  $\overset{\circ}{A}^{-1}$ ,  $\overset{\circ}{G}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-2}$ . Из них первый тензор  $\overset{\circ}{A}^{-1}$ , имеющий равные с тензором  $A$  смешанные компоненты, имеет показатель степени, численно равный показателю степени тензора  $A$ , но противоположный по знаку. Вторым тензор  $\overset{\circ}{G}$ , имеющий равные с тензором  $A$  ковариантные компоненты, получается умножением на тензор  $\overset{\circ}{A}$  первого тензора; третий тензор  $\overset{\circ}{A}^{-2}$ , у которого одинаковы с тензором  $A$  контравариантные компоненты, получается умножением первого тензора на тензор  $\overset{\circ}{A}^{-1}$ .

Легко видеть, что это правило выполняется и для тензоров (1.2), соответствующих тензору  $G$ , и для тензоров (1.6), соответствующих тензору  $A^{-1}$ . Аналогичное свойство имеется для тензоров (1.3), (1.7) и (1.8) деформированного пространства, соответствующих тензорам  $\overset{\circ}{G}$ ,  $\overset{\circ}{A}$  и  $\overset{\circ}{A}^{-1}$  соответственно.

Как видно из предыдущего, процесс образования новых тензоров состоит из отдельных этапов. Поэтому приведенное выше правило будет доказано, если докажем его для  $n+1$  этапа, считая, что на  $n$ -м этапе оно справедливо.

В соответствии с предыдущим рассмотрением будем иметь на  $n$ -м этапе тензоры  $\overset{\circ}{A}^{-n+1}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-n+2}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-n}$ ;  $\overset{\circ}{A}^{n-1}$ ,  $\overset{\circ}{A}^n$ ,  $\overset{\circ}{A}^{n-2}$  в начальном и тензоры  $A^{-n+1}$ ,  $A^{-n+2}$ ,  $A^{-n}$ ;  $A^{n-1}$ ,  $A^n$ ,  $A^{n-2}$  в деформированных пространствах, где новыми будут тензоры  $\overset{\circ}{A}^{-n}$ ,  $\overset{\circ}{A}^n$ ,  $A^{-n}$  и  $A^n$  (остальные тензоры рассматривались до этого этапа). Рассмотрим тензоры, соответствующие новым тензорам. Возьмем тензор

$$A^{-n} = \hat{B}_j^i \hat{\partial}_i \hat{\partial}^j = \hat{g}_{i\alpha} \hat{B}_j^\alpha \hat{\partial}^i \hat{\partial}^j = \hat{B}_\alpha^i \hat{g}^{\alpha j} \hat{\partial}_i \hat{\partial}_j, \quad \hat{B}_j^i = \hat{b}_{\sigma_1}^i \hat{b}_{\sigma_2}^{\sigma_1} \dots \hat{b}_j^{\sigma_{n-1}} \quad (1.10)$$

В начальном пространстве ему соответствуют три тензора: тензор, у которого такие же смешанные компоненты, ввиду равенств (1.4) и (1.10) есть  $\overset{\circ}{A}^n$ , у тензоров, имеющих равные с тензором  $A^{-n}$  соответственно ковариантные и контравариантные компоненты, смешанные компоненты будут иметь вид  $\overset{\circ}{a}_\alpha^i \hat{B}_j^\alpha$  и  $\hat{B}_\alpha^i \overset{\circ}{b}_j^\alpha$ , т. е. эти тензоры получаются умножением тензора  $\overset{\circ}{A}^n$  соответственно на тензоры  $\overset{\circ}{A}$  и  $\overset{\circ}{A}^{-1}$ . Итак, тензорами, соответствующими тензору  $A^{-n}$ , будут  $\overset{\circ}{A}^n$ ,  $\overset{\circ}{A}^{n+1}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{n-1}$ .

Нетрудно убедиться аналогичным путем, что тензору  $A^n$  в начальном пространстве соответствуют тензоры  $\overset{\circ}{A}^{-n}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-n+1}$ ,  $\overset{\circ}{A}^{-n-1}$  точно так же тензорам  $\overset{\circ}{A}^{-n}$  и  $\overset{\circ}{A}^n$  соответствуют тензоры  $A^n$ ,  $A^{n+1}$ ,  $A^{n-1}$  и  $A^{-n}$ ,  $A^{-n+1}$ ,  $A^{-n-1}$  деформированного пространства. Следовательно, правило доказано.

Приходим, таким образом, к заключению, что все тензоры, полученные из метрических тензоров по вышеуказанной схеме, являются членами последовательностей

$$\overset{\circ}{A}^k, \quad A^k \quad (1.11)$$

где  $k$  — целое число, положительное или отрицательное;  $|k|$  означает номер того этапа, когда данный тензор получен первый раз.

Легко видеть, что тензоры (1.11) симметричны, кроме того, тензоры  $\overset{\circ}{A}^k$  и  $A^{-k}$  имеют равные смешанные компоненты и, следовательно, равные главные значения и инварианты; у тензоров  $\overset{\circ}{A}^k$  и  $A^{-k+1}$  одинаковы ковариантные, а у тензоров  $\overset{\circ}{A}^{-k}$  и  $A^{k-1}$  — контравариантные компоненты.

Обозначим через  $\overset{\circ}{a}_i$  и  $\hat{a}_i$ ,  $i = 1, 2, 3$  главные значения соответственно тензоров  $\overset{\circ}{A}$  и  $A$ . Из предыдущих рассуждений легко прийти к выводу, что тензоры (1.11) одновременно приводятся к главным осям и имеют, очевидно, главные значения  $\overset{\circ}{a}_i^k$ ,  $\hat{a}_i^k$ ,  $i = 1, 2, 3$  соответственно.

Величины  $\overset{\circ}{a}_i$  и  $\hat{a}_i$  не будут независимыми. В самом деле, как было отмечено, главные значения тензоров  $A$  и  $\overset{\circ}{A}^{-1}$  одинаковы, следовательно,

$$\hat{a}_i = \overset{\circ}{a}_i^{-1} \quad (i = 1, 2, 3) \quad (1.12)$$

Будем теперь рассматривать тензоры, характеризующие конечные деформации сплошной среды. За меру деформации обычно принимают разность

$$ds^2 - d\dot{s}^2 = 2\varepsilon_{\alpha\beta}d\xi^\alpha d\xi^\beta, \quad \varepsilon_{\alpha\beta} = \frac{1}{2}(\hat{g}_{\alpha\beta} - \overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}) \quad (1.13)$$

и вводят в рассмотрение два тензора конечной деформации: тензор  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  в пространстве начальных состояний и тензор  $\mathcal{E}$  в деформированном пространстве, имеющие равные ковариантные компоненты [2]

$$\overset{\circ}{\mathcal{E}} = \varepsilon_{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \mathcal{E} = \varepsilon_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta \quad (1.14)$$

Эти тензоры, как легко видеть, будут линейными функциями тензоров  $\overset{\circ}{A}$  и  $A$  соответственно

$$\overset{\circ}{\mathcal{E}} = \frac{1}{2}(\overset{\circ}{A} - \overset{\circ}{G}), \quad \mathcal{E} = \frac{1}{2}(G - A) \quad (1.15)$$

Обратные зависимости имеют вид

$$\overset{\circ}{A} = \overset{\circ}{G} + 2\overset{\circ}{\mathcal{E}}, \quad A = G - 2\mathcal{E} \quad (1.16)$$

Тензорам  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  и  $\mathcal{E}$  изложенным выше способом можно сопоставить бесконечные последовательности тензоров как в начальном, так и в деформированном пространствах. Используя соотношения (1.15) и (1.16) и результаты предыдущего рассмотрения, можно установить, что эти последовательности имеют вид

$$(\overset{\circ}{G} + 2\overset{\circ}{\mathcal{E}})^k \overset{\circ}{\mathcal{E}}, \quad (G - 2\mathcal{E})^k \mathcal{E} \quad (k = \dots -2, -1, 0, 1, 2, \dots) \quad (1.17)$$

На каждом этапе соответствия будем иметь два новых тензора в пространстве начальных состояний и два тензора в деформированном пространстве. Так, на  $n$ -м этапе новыми будут тензоры, соответствующие следующим значениям  $k$ :  $k = (-1)^n n$ ,  $(-1)^n n - 1$ .

Видим, что все тензоры последовательностей (1.17) будут изотропными тензорными функциями соответственно тензоров  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  и  $\mathcal{E}$  и, в свою очередь, будут характеристиками конечных деформаций сплошной среды.

Отметим некоторые свойства тензоров (1.17), которые нетрудно установить при детальном рассмотрении соответствия между тензорами в различных пространствах. Все тензоры (1.17) симметричны. У тензоров

$$(\overset{\circ}{G} + 2\overset{\circ}{\mathcal{E}})^m \overset{\circ}{\mathcal{E}}, \quad (G - 2\mathcal{E})^{-m} \mathcal{E} \quad (m = \dots -2, -1, 0, 1, 2, \dots) \quad (1.18)$$

одинаковы ковариантные компоненты, у тензоров

$$(\overset{\circ}{G} + 2\overset{\circ}{\mathcal{E}})^{m-1} \overset{\circ}{\mathcal{E}}, \quad (G - 2\mathcal{E})^{-m-1} \mathcal{E} \quad (m = \dots -2, -1, 0, 1, 2, \dots) \quad (1.19)$$

контравариантные компоненты, а тензоры

$$(\overset{\circ}{G} + 2\overset{\circ}{\mathcal{E}})^{-m} \overset{\circ}{\mathcal{E}}, \quad (G - 2\mathcal{E})^{m-1} \mathcal{E} \quad (m = \dots -2, -1, 0, 1, 2, \dots) \quad (1.20)$$

имеют равные компоненты со смешанными индексами и, следовательно, равные главные значения и инварианты.

В частности, при  $m = 0$  равные ковариантные компоненты  $\overset{=}{\varepsilon}_{\alpha\beta}$ , определенные формулами (1.13), имеют тензоры  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  и  $\mathcal{E}$ ; равные контравариантные компоненты

$$\theta^{\alpha\beta} = \frac{1}{2}(\overset{\circ}{g}^{\alpha\beta} - \hat{g}^{\alpha\beta}) \quad (1.21)$$

имеют тензоры  $\hat{\theta} = (\hat{G} + 2\hat{\mathcal{E}})^{-1}\hat{\mathcal{E}}$  и  $\Theta = (G - 2\mathcal{E})^{-1}\mathcal{E}$ , а у тензоров  $\hat{\mathcal{E}}$  и  $\Theta$  равны компоненты со смешанными индексами

$$\hat{\varepsilon}^{\alpha}_{\beta} = \hat{\theta}^{\alpha}_{\beta} = \frac{1}{2} (\hat{g}^{\alpha\sigma}\hat{g}_{\sigma\beta} - \delta^{\alpha}_{\beta}), \quad \varepsilon^{\alpha}_{\beta} = \theta^{\alpha}_{\beta} = \frac{1}{2} (\hat{g}_{\alpha\sigma}\hat{g}^{\sigma\beta} - \delta^{\beta}_{\alpha}) \quad (1.22)$$

Отметим также, что при  $m = 1$  одинаковые смешанные компоненты имеют тензоры  $\hat{\Theta}$  и  $\mathcal{E}$

$$\hat{\theta}^{\alpha}_{\beta} = \hat{\varepsilon}^{\alpha}_{\beta} = \frac{1}{2} (\delta^{\alpha}_{\beta} - \hat{g}^{\alpha\sigma}\hat{g}_{\sigma\beta}), \quad \hat{\theta}_{\alpha}^{\beta} = \hat{\varepsilon}_{\alpha}^{\beta} = \frac{1}{2} (\delta_{\alpha}^{\beta} - \hat{g}_{\alpha\sigma}\hat{g}^{\sigma\beta}) \quad (1.23)$$

Из формулы (1.17) вытекает, что все тензоры, соответствующие тензорам  $\hat{\mathcal{E}}$  и  $\mathcal{E}$ , одновременно приводятся к главным осям.

Если обозначить главные значения тензоров конечной деформации  $\hat{\mathcal{E}}$  и  $\mathcal{E}$  соответственно через  $\hat{\varepsilon}_i$  и  $\varepsilon_i$ ,  $i = 1, 2, 3$ , то главные значения тензоров последовательностей (1.17), соответствующих индексу  $k$ , будут  $(1 + 2\varepsilon_i)^k \varepsilon_i$ ,  $(1 - 2\varepsilon_i)^k \varepsilon_i$ ,  $i = 1, 2, 3$  (здесь по индексу  $i$  суммирование не производится).

Между главными значениями  $\varepsilon_i$  и  $\hat{\varepsilon}_i$  существует зависимость. Действительно, смешанные компоненты, а следовательно, и главные значения у тензоров  $\mathcal{E}$  и  $\Theta$  одинаковы, поэтому имеем  $\varepsilon_i = \hat{\varepsilon}_i (1 - 2\varepsilon_i)^{-1}$ ; это равенство связывает главные значения тензоров конечной деформации.

Обратимся далее к рассмотрению произвольных тензоров второго ранга  $H$  и  $\hat{H}$ , определенных формулами (0.2) и (0.4). У этих тензоров могут быть равными либо ковариантные компоненты  $\hat{H}_{\alpha\beta}$  и  $\hat{H}_{\alpha\beta}$ , либо контравариантные компоненты  $\hat{H}^{\alpha\beta}$  и  $\hat{H}^{\alpha\beta}$ , либо, наконец, смешанные компоненты  $\hat{H}_{\beta}^{\alpha}$  и  $\hat{H}_{\beta}^{\alpha}$  или  $\hat{H}_{\alpha}^{\beta}$  и  $\hat{H}_{\alpha}^{\beta}$ . В дальнейшем условимся называть величины  $H^{\alpha}_{\beta}$  смешанными компонентами первого типа, а величины  $H_{\beta}^{\alpha}$  — смешанными компонентами второго типа.

Рассмотрим случай, когда у тензоров  $H$  и  $\hat{H}$  равны смешанные компоненты первого типа

$$\hat{H}^{\alpha}_{\beta} = \hat{H}^{\alpha}_{\beta} = H^{\alpha}_{\beta} \quad (1.24)$$

Тензору  $H$  в начальном пространстве соответствуют четыре различных тензора. Первый тензор, имеющий равные с тензором  $H$  смешанные компоненты первого типа, ввиду равенств (1.24) есть  $\hat{H}$ . Остальные тензоры, у которых одинаковы с тензором  $H$  соответственно ковариантные, контравариантные и смешанные компоненты второго типа, будут иметь смешанные компоненты первого типа соответственно

$$\hat{g}^{\alpha\sigma}\hat{g}_{\sigma k}H^k_{\beta}, H^{\alpha}_{\sigma}\hat{g}^{\sigma k}\hat{g}_{k\beta}, \hat{g}^{\alpha\sigma}\hat{g}_{\sigma k}H^k_e \hat{g}^{em}\hat{g}_{m\beta}$$

и, следовательно, имеют вид

$$\hat{A}\hat{H}, \hat{H}\hat{A}^{-1}, \hat{A}\hat{H}\hat{A}^{-1}$$

Точно так же тензору  $\hat{H}$  в деформированном пространстве соответствуют четыре различных тензора  $H$ ,  $AH$ ,  $HA^{-1}$ ,  $AHA^{-1}$ , получающиеся аналогичным способом.

Итак, на первом этапе тензоры, соответствующие тензорам  $H$  и  $\hat{H}$ , можно представить в виде

$$\hat{A}^m \hat{H} \hat{A}^n, \quad A^m H A^n \quad (1.25)$$

где  $m, n$  — числа, принимающие значения соответственно 0, 1 и 0, -1.

Легко видеть, что любому тензору деформированного пространства вида  $A^m H A^n$ , где  $m, n$  — любые целые числа, положительные или отрицательные (или нуль), ввиду формул (1.4) и (1.24), в начальном пространстве соответствует тензор  $\mathring{A}^{-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n}$ , имеющий равные с ним смешанные компоненты первого типа, и тензоры  $\mathring{A}^{1-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n}, \mathring{A}^{-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n-1}, \mathring{A}^{1-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n-1}$ , у которых одинаковы с тензором  $A^m H A^n$  соответственно ковариантные, контравариантные и смешанные компоненты второго типа, а любому тензору  $\mathring{A}^m \mathring{H} \mathring{A}^n$  начального пространства в деформированном пространстве соответствуют тензоры  $A^{-m} H A^{-n}, A^{1-m} H A^{-n}, A^{-m} H A^{-n-1}, A^{1-m} H A^{-n-1}$ , т. е. полученные тензоры имеют тот же вид, что и тензоры (1.25).

Мы видим, что в начальном пространстве тензоры, соответствующие тензору  $A^m H A^n$ , образуются по следующему правилу: первый тензор, имеющий равные с ним смешанные компоненты первого типа, получается подстановкой значков  $\circ$  над множителями тензора  $A^m H A^n$  и сменой знаков показателей  $m$  и  $n$  на противоположные; другие тензоры, у которых одинаковы с тензором  $A^m H A^n$  соответственно ковариантные, контравариантные или смешанные компоненты второго типа, получаются умножением первого тензора соответственно слева на тензор  $\mathring{A}$ , справа на тензор  $\mathring{A}^{-1}$  и, наконец, одновременно слева и справа соответственно на  $\mathring{A}$  и  $\mathring{A}^{-1}$ . Аналогичное правило имеет место для образования тензоров в деформированном пространстве, соответствующих тензору вида  $\mathring{A}^m \mathring{H} \mathring{A}^n$  начального пространства. Применение сформулированного правила вновь приводит к тензорам вида (1.25); следовательно, все тензоры, соответствующие тензорам  $H$  и  $\mathring{H}$ , будут такого же вида.

В частности, если  $H$  и  $\mathring{H}$  суть метрические тензоры  $G$  и  $\mathring{G}$ , то из равенств (1.25) следуют формулы (1.11), установленные ранее.

Если у тензоров  $H$  и  $\mathring{H}$  одинаковы ковариантные или контравариантные или смешанные компоненты второго типа, то аналогичным рассуждением можно установить, что все соответствующие им тензоры будут тоже вида (1.25), а также сформулировать аналогичные правила для образования соответствующих тензоров. Так, в случае, когда у тензоров  $H$  и  $\mathring{H}$  одинаковы ковариантные компоненты  $\mathring{H}_{\alpha\beta} = \mathring{H}_{\alpha\beta} = H_{\alpha\beta}$ , таким правилом будет следующее. Тензору вида  $A^m H A^n$  в начальном пространстве соответствуют четыре различных тензора: первый тензор, имеющий равные с ним ковариантные компоненты, получается подстановкой значков  $\circ$  над множителями тензора  $A^m H A^n$  и сменой знаков показателей  $m$  и  $n$  на противоположные; остальные тензоры, имеющие равные с тензором  $A^m H A^n$  соответственно смешанные компоненты первого, затем второго типов и контравариантные компоненты, получаются из первого тензора умножением соответственно слева, затем справа и, наконец, слева и справа одновременно на тензор

$$\mathring{A}^{-1}: \mathring{A}^{-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n}, \mathring{A}^{-m-1} \mathring{H} \mathring{A}^{-n}, \mathring{A}^{-m} \mathring{H} \mathring{A}^{-n-1}, \mathring{A}^{-m-1} \mathring{H} \mathring{A}^{-n-1}.$$

В частности, если тензоры  $H$  и  $\mathring{H}$  будут тензорами конечной деформации  $\mathcal{E}$  и  $\mathring{\mathcal{E}}$ , то ввиду формул (1.15) произведение тензоров  $\mathcal{E} \mathring{A}^\alpha$  или  $\mathcal{E} A^\alpha$ , где  $\alpha$  — целое число, положительное или отрицательное, коммутативно и из формул (1.25) следуют формулы (1.17).

Заметим, что тензоры (1.25), вообще говоря, не симметричны в том числе и в случае, когда тензоры  $H$  и  $\overset{\circ}{H}$  будут симметричными. Нетрудно установить далее, что в результате последовательного применения процедуры получения соответствующих тензоров на  $2k - 1$  и  $2k$ ,  $k = 1, 2, \dots$  этапах новыми будут те тензоры, из последовательностей (1.25) у которых, по крайней мере, один из модулей  $|m|$  или  $|n|$  равен  $k$ , а другой модуль может быть любым целым числом от нуля до  $k$  включительно.

Например, при  $k = 1$ , т. е. на первом и втором этапах, имеем следующие новые тензоры

$$\overset{\circ}{A}\overset{\circ}{H}, \overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}, \overset{\circ}{A}^{-1}\overset{\circ}{H}, \overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}^{-1}, \overset{\circ}{A}\overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}^{-1}, \overset{\circ}{A}^{-1}\overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}, \overset{\circ}{A}\overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}, \overset{\circ}{A}^{-1}\overset{\circ}{H}\overset{\circ}{A}^{-1}$$

в начальном и аналогичные тензоры в деформированном пространствах.

2. Рассмотрим некоторые приложения.

а) Ниже даем обобщение [3] замкнутой системы уравнений термоупругости обратимых процессов при условии, что задан внешний приток тепла и один из потенциалов, аналогичных внутренней энергии, свободной энергии, теплосодержанию или термодинамическому потенциалу, отнесенных к единице массы. При выводе уравнений состояния обычно за характеристики деформации принимались тензоры конечной деформации  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  и  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$ , определенные формулами (1.13) и (1.14). Покажем, что если описывать деформацию среды при помощи тензоров  $\overset{\circ}{\Theta} = \theta^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta$  и  $\Theta = \theta^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$ , где  $\theta^{\alpha\beta}$  определяются равенствами (1.21), то подобным способом можно получить аналогичные уравнения состояния.

Элементарная работа внутренних поверхностных сил, отнесенная к единице массы, определяется формулой

$$dA^{(i)} = -\frac{1}{\rho} P^{\alpha\beta} d\varepsilon_{\alpha\beta} \quad (\alpha\beta = 1, 2, 3)$$

где  $\rho$  — плотность среды,  $P^{\alpha\beta}$  — контравариантные компоненты тензора напряжений  $\overset{\circ}{\mathcal{P}} = P^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta$  или  $\mathcal{P} = P^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$ , рассматриваемых соответственно в начальном и деформированном пространствах, а  $d\varepsilon_{\alpha\beta}$  — приращения ковариантных компонент тензора  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$  или  $\overset{\circ}{\mathcal{E}}$ , определяемые формулой

$$d\varepsilon_{\alpha\beta} = \frac{1}{2} (\bar{\nabla}_\beta v_\alpha + \nabla_\alpha v_\beta) dt$$

$$\bar{\nabla}_\beta v_\alpha = \frac{\partial v_\alpha}{\partial \xi^\beta} - v_k \hat{\Gamma}_{\alpha\beta}^k, \quad \hat{\Gamma}_{\alpha\beta}^k = \frac{1}{2} \hat{g}^{k\sigma} \left( \frac{\partial \hat{g}_{\sigma\alpha}}{\partial \xi^\beta} + \frac{\partial \hat{g}_{\sigma\beta}}{\partial \xi^\alpha} - \frac{\partial \hat{g}_{\alpha\beta}}{\partial \xi^\sigma} \right)$$

Здесь  $\bar{v} = v^i \hat{\partial}_i = v_i \hat{\partial}^i$  — вектор скорости частицы среды.

Будем считать компоненты всех рассматриваемых тензоров и векторы базисов функциями лагранжевых координат  $\xi^1, \xi^2, \xi^3$  и времени  $t$ .

Если воспользоваться формулами для производных по времени от векторов базисов [2]

$$\frac{d\overset{\circ}{\partial}_i}{dt} = 0, \quad \frac{d\overset{\circ}{\partial}^i}{dt} = 0, \quad \frac{d\hat{\partial}_i}{dt} = \bar{\nabla}_i v^\alpha \hat{\partial}_\alpha, \quad \frac{d\hat{\partial}^i}{dt} = -\bar{\nabla}_\alpha v^i \hat{\partial}^\alpha \quad (\alpha, i=1, 2, 3) \quad (2.1)$$

о нетрудно получить зависимости  $d\varepsilon_{\alpha\beta} = \hat{g}_{\alpha k} \hat{g}_{e\beta} d\theta^{ke}$  и установить для

работы внутренних сил выражение

$$dA^{(i)} = -\frac{1}{\rho} \hat{P}_{ke} d\theta^{ke} \quad (k, e = 1, 2, 3) \quad (2.2)$$

где  $\hat{P}_{ke} = P^{\alpha\beta} \hat{g}_{k\alpha} \hat{g}_{\beta e}$  — ковариантные компоненты тензора  $\mathcal{P}$  или

$$\hat{\mathcal{P}}_3 = \hat{P}_{ke} \hat{\partial}^k \hat{\partial}^e.$$

Рассмотрим среду, для которой потенциалы, аналогичные внутренней или свободной энергии, представляются соответственно функциями

$$U = U(\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}, \theta^{\alpha\beta}, S, \mu_1, \dots, \mu_n, \xi^1, \xi^2, \xi^3)$$

$$F = F(\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}, \theta^{\alpha\beta}, T, \mu_1, \dots, \mu_n, \xi^1, \xi^2, \xi^3) = U - TS$$

Здесь  $S$  — энтропия единицы массы,  $T$  — абсолютная температура,  $\mu_i$  — независимые физические и химические параметры, характеризующие изменения физико-химических свойств среды, сопровождающих механические явления.

Для обратимых процессов, соответствующих всевозможным вариациям  $\delta U, \delta S, \delta\theta^{\alpha\beta}, \delta\mu_i$  или  $\delta F, \delta T, \delta\theta^{\alpha\beta}, \delta\mu_i$  первое и второе начала термодинамики и равенство (2.2) приводят к соотношениям

$$\begin{aligned} \delta U &= \frac{dU}{dS} \delta S + \frac{\partial U}{\partial \theta^{\alpha\beta}} \delta\theta^{\alpha\beta} + \frac{\partial U}{\partial \mu_i} \delta\mu_i = T \delta S + \frac{1}{\rho} \hat{P}_{\alpha\beta} \delta\theta^{\alpha\beta} \\ \delta F &= \frac{\partial F}{\partial T} \delta T + \frac{\partial F}{\partial \theta^{\alpha\beta}} \delta\theta^{\alpha\beta} + \frac{\partial F}{\partial \mu_i} \delta\mu_i = -S \delta T + \frac{1}{\rho} \hat{P}_{\alpha\beta} \delta\theta^{\alpha\beta} \end{aligned} \quad (2.3)$$

Если возможные приращения  $\delta S, \delta\theta^{\alpha\beta}, \delta\mu_i$  или  $\delta T, \delta\theta^{\alpha\beta}, \delta\mu_i$  произвольны, отсюда следуют уравнения состояния, верные для любых процессов:

$$\frac{1}{\rho} \hat{P}_{\alpha\beta} = \left( \frac{\partial U}{\partial \theta^{\alpha\beta}} \right)_{S, \mu_i} = \left( \frac{\partial F}{\partial \theta^{\alpha\beta}} \right)_{T, \mu_i} \quad (2.4)$$

не выписываем остальные уравнения, которые имеют тот же вид, что и в [3]. Ясно, что в адиабатических процессах удобнее пользоваться внутренней энергией, а в изотермических процессах — свободной энергией. Из уравнений (2.4) следует, что вместо независимых переменных  $\theta^{\alpha\beta}$  можно взять величины  $\tau_{\alpha\beta} = \rho^{-1} \hat{P}_{\alpha\beta}$  и рассматривать системы переменных  $\tau_{\alpha\beta}, S, \mu_i$  или  $\tau_{\alpha\beta}, T, \mu_i$ , для которых нетрудно выписать аналогичную систему уравнений, если рассматривать потенциалы, аналогичные соответственно теплосодержанию и термодинамическому потенциалу:

$$\begin{aligned} \Psi &= \Psi(\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}, \tau_{\alpha\beta}, S, \mu_1, \dots, \mu_n, \xi^1, \xi^2, \xi^3) = U - \tau_{\alpha\beta} \theta^{\alpha\beta} \\ G &= G(\overset{\circ}{g}_{\alpha\beta}, \tau_{\alpha\beta}, T, \mu_1, \dots, \mu_n, \xi^1, \xi^2, \xi^3) = F - \tau_{\alpha\beta} \theta^{\alpha\beta} \end{aligned}$$

При помощи потенциалов  $\Psi$  и  $G$  уравнения (2.3) принимают вид

$$\begin{aligned} \delta \Psi &= \frac{\partial \Psi}{\partial S} \delta S + \frac{\partial \Psi}{\partial \tau_{\alpha\beta}} \delta \tau_{\alpha\beta} + \frac{\partial \Psi}{\partial \mu_i} \delta \mu_i = T \delta S - \theta^{\alpha\beta} \delta \tau_{\alpha\beta} \\ \delta G &= \frac{\partial G}{\partial T} \delta T + \frac{\partial G}{\partial \tau_{\alpha\beta}} \delta \tau_{\alpha\beta} + \frac{\partial G}{\partial \mu_i} \delta \mu_i = -S \delta T - \theta^{\alpha\beta} \delta \tau_{\alpha\beta} \end{aligned} \quad (2.5)$$

Отсюда в предположении независимости приращений  $\delta S, \delta \tau_{\alpha\beta}, \delta \mu_i$  или  $\delta T, \delta \tau_{\alpha\beta}, \delta \mu_i$  получаем уравнения состояния в виде

$$\theta^{\alpha\beta} = - \left( \frac{\partial \Psi}{\partial \tau_{\alpha\beta}} \right)_{S, \mu_i} = - \left( \frac{\partial G}{\partial \tau_{\alpha\beta}} \right)_{T, \mu_i} \quad (2.6)$$

При выводе формул (2.4) и (2.6) использовались ковариантные компоненты  $\hat{P}_{\alpha\beta}$  тензоров  $\hat{P}_3$  и  $P$  и контравариантные компоненты  $\theta^{\alpha\beta}$  тензоров  $\hat{\Theta}$  и  $\Theta$ . Можно получить уравнения состояния, используя компоненты тензоров  $P$  и  $\Theta$  или тензоров  $\hat{P}_3$  и  $\hat{\Theta}$ , имеющие другое строение индексов.

Рассмотрим тензоры  $P$  и  $\Theta$ . Связь между компонентами тензора  $\theta$ , имеющими различное строение индексов, дается формулами

$$\theta^{\alpha\beta} = \hat{\theta}_\sigma^{\alpha} \hat{g}^{\sigma\beta} = \hat{\theta}_\sigma^{\alpha} (\hat{g}^{\sigma\beta} - 2\theta^{\sigma\beta}) \quad (2.7)$$

$$\theta^{\alpha\beta} = \hat{\theta}_{k\sigma} \hat{g}^{\alpha k} \hat{g}^{\sigma\beta} = \hat{\theta}_{k\sigma} (\hat{g}^{\alpha k} - 2\theta^{\alpha k}) (\hat{g}^{\sigma\beta} - 2\theta^{\sigma\beta}) \quad (2.8)$$

Дифференцируя эти равенства, получим зависимости (2.9)

$$d\hat{\theta}_\mu^\lambda = (\delta_\alpha^\lambda + 2\hat{\theta}_\alpha^\lambda) d\theta^{\alpha\beta} \hat{g}_{\beta\mu}, \quad d\hat{\theta}_{\lambda\mu} = \hat{g}_{\lambda m} \hat{g}_{n\mu} (\delta_\alpha^m \delta_\beta^n + 2\delta_\alpha^m \hat{\theta}_\beta^n + 2\hat{\theta}_\beta^m \delta_\alpha^n) d\theta^{\alpha\beta}$$

Будем считать, что потенциалы  $U$  и  $F$  зависят от смешанных или от ковариантных компонент тензора  $\theta$ . Тогда при помощи соотношений (2.9) и операции «жонглирования» индексами у компонент тензора  $P$  уравнения состояния (2.4) можно записать в виде

$$\frac{1}{\rho} \hat{P}_\alpha^\mu = \frac{1}{\rho} \hat{g}_{\alpha\lambda} P^{\lambda\mu} = (\delta_\alpha^\lambda + 2\hat{\theta}_\alpha^\lambda) \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_\mu^\lambda} \right)_{S,\mu_i} = (\delta_\alpha^\lambda + 2\hat{\theta}_\alpha^\lambda) \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_\mu^\lambda} \right)_{T,\mu_i} \quad (2.10)$$

или

$$\begin{aligned} \frac{1}{\rho} P^{mn} &= \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_{mn}} \right)_{S,\mu_i} + 2\hat{\theta}_\mu^n \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_{m\mu}} \right)_{S,\mu} + 2\hat{\theta}_\lambda^m \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_{\lambda n}} \right)_{S,\mu_i} = \\ &= \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_{mn}} \right)_{T,\mu_i} + 2\hat{\theta}_\mu^n \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_{m\mu}} \right)_{T,\mu_i} + 2\hat{\theta}_\lambda^m \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_{\lambda n}} \right)_{T,\mu_i} \end{aligned} \quad (2.11)$$

Формулы (2.10) и (2.11) дают выражения для смешанных и контравариантных компонент тензора  $P$ .

Перейдем к рассмотрению тензоров  $\hat{P}_3$  и  $\hat{\Theta}$ . Смешанные и ковариантные компоненты тензора  $\hat{\Theta}$  определяются формулами

$$\hat{\theta}_\sigma^k = \hat{g}_{e\sigma} \theta^{ke}, \quad \hat{\theta}_{\sigma\tau} = \hat{g}_{\sigma k} \hat{g}_{e\tau} \theta^{k\tau} \quad (2.12)$$

Ввиду того, что компоненты метрического тензора  $\hat{\theta}$  не зависят от времени, после дифференцирования равенств (2.12) получим формулы

$$d\hat{\theta}_\sigma^k = \hat{g}_{e\sigma} d\theta^{ke}, \quad d\hat{\theta}_{\sigma\tau} = \hat{g}_{\sigma k} \hat{g}_{e\tau} d\theta^{k\tau} \quad (2.13)$$

и, следовательно, вместо (2.4) имеем эквивалентные им соотношения

$$\begin{aligned} \hat{\tau}_k^\sigma &= \frac{1}{\rho} \hat{P}_{ke} \hat{g}^{e\sigma} = \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_\sigma^k} \right)_{S,\mu_i} = \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_\sigma^k} \right)_{T,\mu_i} \\ \hat{\tau}^{\sigma\tau} &= \frac{1}{\rho} \hat{P}_{ke} \hat{g}^{k\sigma} \hat{g}^{e\tau} = \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\theta}_{\sigma\tau}} \right)_{S,\mu_i} = \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\theta}_{\sigma\tau}} \right)_{T,\mu_i} \end{aligned} \quad (2.14)$$

которые дают выражения для смешанных и контравариантных компонент тензора  $\hat{P}_3$ .

Аналогичным образом из уравнений (2.6) следуют формулы для смешанных и ковариантных компонент тензора  $\hat{\theta}$

$$\hat{\theta}_\sigma^k = - \left( \frac{\partial \Psi}{\partial \hat{\tau}_k^\sigma} \right)_{S,\mu_i} = - \left( \frac{\partial G}{\partial \hat{\tau}_k^\sigma} \right)_{T,\mu_i}, \quad \hat{\theta}_{\sigma\tau} = - \left( \frac{\partial \Psi}{\partial \hat{\tau}^{\sigma\tau}} \right)_{S,\mu_i} = - \left( \frac{\partial G}{\partial \hat{\tau}^{\sigma\tau}} \right)_{T,\mu_i} \quad (2.15)$$

Легко убедиться, что соотношения (2.10) и первые из соотношений (2.14) могут быть записаны в виде

$$\frac{1}{\rho} \dot{P}_m^\sigma = \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\epsilon}_\sigma^m} \right)_{S, \mu_i} = \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\epsilon}_\sigma^m} \right)_{T, \mu_i} \quad (2.16)$$

$$\frac{1}{\rho} \hat{P}_k^e = (\delta_\sigma^e - 2\hat{\epsilon}_\sigma^e) \left( \frac{\partial U}{\partial \hat{\epsilon}_\sigma^k} \right)_{S, \mu_i} = (\delta_\sigma^e - 2\hat{\epsilon}_\sigma^e) \left( \frac{\partial F}{\partial \hat{\epsilon}_\sigma^k} \right)_{T, \mu_i}$$

где  $\dot{P}_m^\sigma = \overset{\circ}{g}_{mk} P^{k\sigma}$ ,  $\hat{\epsilon}_\sigma^m = \overset{\circ}{g}^{mk} \epsilon_{k\sigma}$ ,  $\hat{\epsilon}_\sigma^k = \overset{\circ}{g}^{k\tau} \epsilon_{\tau\sigma}$  — смешанные компоненты тензоров  $\dot{P}$ ,  $\overset{\circ}{g}$ ,  $\overset{\circ}{g}$  соответственно. Формулы (2.16) были получены в работе [3].

б) В теории конечных деформаций удобнее рассматривать вместо тензора напряжений  $P = P^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$  тензор  $\sigma = \sigma^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta$ ,  $\sigma^{\alpha\beta} = 1/\rho P^{\alpha\beta}$ , так как величины  $\sigma^{\alpha\beta}$  обладают потенциалом.

Введем для тензора  $\sigma$  четыре различных определения относительной скорости и покажем, что одна из них совпадает с определением скорости напряжений, предложенной Трусделлом [4].

В деформированном пространстве наряду с подвижной лагранжевой системой координат будем рассматривать неподвижную систему отсчета  $x^1, x^2, x^3$  с базисами  $\partial_i, \partial^i, i = 1, 2, 3$ . Не ограничивая общности, можно считать систему отсчета декартовой. Тензору  $\sigma$

$$\sigma = \sigma^{\alpha\beta} \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta = \hat{\sigma}_\beta^\alpha \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \hat{\sigma}_\alpha^{\beta\alpha} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}_\beta = \hat{\sigma}_{\alpha\beta} \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta = \sigma'^{\alpha\beta} \partial_\alpha \partial_\beta \quad (2.17)$$

в пространстве начальных состояний соответствуют четыре различных тензора

$$\overset{\circ}{\sigma}_1 = \sigma^{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad \overset{\circ}{\sigma}_2 = \hat{\sigma}_\beta^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \overset{\circ}{\sigma}_3 = \hat{\sigma}_\alpha^{\beta\alpha} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad \overset{\circ}{\sigma}_4 = \hat{\sigma}_{\alpha\beta} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta$$

Различные относительные скорости  $\dot{V}_i, i = 1, 2, 3, 4$  тензора  $\sigma$  определим как индивидуальные производные по времени от тензоров  $\overset{\circ}{\sigma}_i$ :

$$\dot{V}_1 = \frac{d\sigma^{\alpha\beta}}{dt} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad \dot{V}_2 = \frac{d\hat{\sigma}_\beta^\alpha}{dt} \overset{\circ}{\partial}_\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta, \quad \dot{V}_3 = \frac{d\hat{\sigma}_\alpha^{\beta\alpha}}{dt} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}_\beta, \quad \dot{V}_4 = \frac{d\hat{\sigma}_{\alpha\beta}}{dt} \overset{\circ}{\partial}^\alpha \overset{\circ}{\partial}^\beta$$

Можно установить выражения для компонент этих тензоров, если продифференцировать по времени тензор  $\sigma$ , взятый в инвариантных формах (2.17). Воспользуемся формулами (2.1) для производных от векторов базисов  $\hat{\partial}_i$  и  $\hat{\partial}^i$ , а также тем, что система отсчета декартова и, следовательно,

$$\frac{d\partial^i}{dt} = \frac{d\partial_i}{dt} = 0$$

После дифференцирования (2.17) получим

$$\begin{aligned} \frac{d\sigma}{dt} &= \left( \frac{d\sigma^{\alpha\beta}}{dt} + \sigma^{k\beta} \nabla_k v^\alpha + \sigma^{\alpha k} \nabla_k v^\beta \right) \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}_\beta = \left( \frac{d\hat{\sigma}_\beta^\alpha}{dt} + \hat{\sigma}_\beta^k \nabla_k v^\alpha - \hat{\sigma}_k^\alpha \nabla_\beta v^k \right) \hat{\partial}_\alpha \hat{\partial}^\beta = \\ &= \left( \frac{d\hat{\sigma}_\alpha^{\beta\alpha}}{dt} - \hat{\sigma}_k^\beta \nabla_\alpha v^k + \hat{\sigma}_\alpha^k \nabla_k v^\beta \right) \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}_\beta = \left( \frac{d\hat{\sigma}_{\alpha\beta}}{dt} - \hat{\sigma}_{k\beta} \nabla_\alpha v^k - \hat{\sigma}_{\alpha k} \nabla_\beta v^k \right) \hat{\partial}^\alpha \hat{\partial}^\beta = \\ &= \frac{1}{\rho} \left( \frac{dP'^{\alpha\beta}}{dt} + P'^{\alpha\beta} \nabla_k v'^k \right) \partial_\alpha \partial_\beta \end{aligned}$$

Здесь принято во внимание, что  $\sigma'^{\alpha\beta} = \frac{1}{\rho} P'^{\alpha\beta}$  и уравнение неразрывности

$$\frac{d\rho}{dt} + \rho \nabla_k v'^k = 0, \quad \bar{v} = v^k \hat{\partial}_k = v'^k \partial_k$$

Полагая, что в рассматриваемый момент времени базисы  $\hat{\partial}_i$  и  $\partial_i$  совпадают, получим следующие формулы, верные в криволинейных системах координат:

$$\begin{aligned} \rho \frac{d\sigma^{\alpha\beta}}{dt} &= \frac{dP'^{\alpha\beta}}{dt} + P^{\alpha\beta} \nabla_k v^k - P^{k\beta} \frac{\partial v^\alpha}{\partial x^k} - P^{\alpha k} \frac{\partial v^\beta}{\partial x^k} \\ \rho \frac{d\hat{\sigma}^{\alpha\beta}}{dt} &= \frac{dP'^{\alpha\beta}}{dt} + P^{\alpha\beta} \nabla_k v^k - P^{\alpha k} \frac{\partial v^\alpha}{\partial x^k} + P_k^\alpha \frac{\partial v^k}{\partial x^\beta} \\ \rho \frac{d\hat{\sigma}_\alpha^\beta}{dt} &= \frac{dP'^{\alpha\beta}}{dt} + P_\alpha^\beta \nabla_k v^k - P_k^\beta \frac{\partial v^k}{\partial x^\alpha} - P_\alpha^k \frac{\partial v^\beta}{\partial x^k} \\ \rho \frac{d\hat{\sigma}_{\alpha\beta}}{dt} &= \frac{dP'_{\alpha\beta}}{dt} + P_{\alpha\beta} \nabla_k v^k + P_{k\beta} \frac{\partial v^k}{\partial x^\alpha} + P_{\alpha k} \frac{\partial v^\beta}{\partial x^k} \end{aligned} \quad (2.18)$$

В декартовой системе координат положение индексов не существенно, и первая из формул (2.18) совпадает с определением скорости напряжений, предложенной Трусделлом.

Легко видеть, что инварианты тензора  $\sigma$  совпадают с инвариантами тензоров  $\hat{\sigma}_2$  и  $\hat{\sigma}_3$  и отличаются от инвариантов тензоров  $\hat{\sigma}_1$  и  $\hat{\sigma}_4$ . Очевидно, что производные по времени от инвариантов тензоров  $\sigma$ ,  $\hat{\sigma}_2$ ,  $\hat{\sigma}_3$  обращаются в нуль одновременно с тензором  $\dot{V}_2$  или  $\dot{V}_3$ , а производные от инвариантов тензора  $\hat{\sigma}_1$  или  $\hat{\sigma}_4$  обращаются в нуль вместе с тензором  $\dot{V}_1$  и  $\dot{V}_4$  соответственно.

Заметим, что ввиду соотношений

$$\hat{\sigma}_2 = \hat{\sigma}_1 \dot{A}, \quad \hat{\sigma}_3 = \dot{A} \hat{\sigma}_1, \quad \hat{\sigma}_4 = \dot{A} \hat{\sigma}_1 \dot{A}$$

нетрудно установить следующие зависимости для относительных скоростей тензора  $\sigma$

$$\begin{aligned} \dot{V}_2 &= \dot{V}_1 (\dot{G} + 2\dot{E}) + 2\hat{\sigma}_1 \dot{e}, & \dot{V}_3 &= 2\dot{e} \hat{\sigma}_1 + (\dot{G} + 2\dot{E}) \dot{V}_1 \\ \dot{V}_4 &= 2\dot{e} \hat{\sigma}_1 (\dot{G} + 2\dot{E}) + (\dot{G} + 2\dot{E}) \dot{V}_1 (\dot{G} + 2\dot{E}) + 2(\dot{G} + 2\dot{E}) \hat{\sigma}_1 \dot{e} \end{aligned}$$

где  $\dot{e}$  — тензор скоростей деформаций.

Рассмотренные вопросы показывают, что предложенные тензорные характеристики могут использоваться при рассмотрении различных вопросов теории конечных деформаций.

Поступила 20 VII 1960

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Седов Л. И. Понятие разных скоростей тензоров. ПММ, 1960, т. XXIV, вып. 3.
2. Седов Л. И. Основы нелинейной механики сплошной среды, ч. 1, Изд.-во МГУ, 1959.
3. Седов Л. И. Основы нелинейной механики сплошной среды, ч. 2, Изд.-во МГУ, 1960.
4. Truesdell C. Correction and additions to «The mechanical foundations of elasticity and fluid dynamics» Jour. Rat. Mech. Analysis. 2 (1953), 593.