

В заключение отметим, что полученные уравнения содержат в себе как частные случаи уравнения динамики плоскокриволинейных стержней ($\kappa = 0$) и стержней прямолинейных — закрученных ($k = 0, \kappa \neq 0$) и без предварительной крутки ($k = \kappa = 0$; см., например, [8]).

Поступила 13 X 1977

ЛИТЕРАТУРА

1. Лурье А. И. О малых деформациях криволинейных стержней. Тр. Ленингр. политехн. ин-та. Сер. физ.-матем. наук, 1941, № 3.
2. Джанелидзе Г. Ю. Теория тонких криволинейных стержней, обладающих в поперечном сечении недеформируемым контуром. ПММ, 1944, т. 8, вып. 1.
3. Голубев О. Б. Обобщение теории тонких стержней. Тр. Ленингр. политехн. ин-та. Динамика и прочность машин, 1963, № 226.
4. Washizu K. Some consideration on a naturally curved and twisted slender beam. J. Math. and Phys., 1964, vol. 43, No. 2.
5. Аронсон А. Я. Об одном варианте построения обобщенной теории стержней. В сб.: Динамика и прочность упругих и гидроупругих систем. М., «Наука», 1975.
6. Позорелов А. В. Дифференциальная геометрия. М., «Наука», 1974.
7. Рапопорт И. М. О колебаниях упругих стержней. Докл. АН СССР, 1963, т. 153, № 4.
8. Гордиенко Б. А. Выпучивание стержней при ударном нагружении. Изв. АН СССР. МТТ, 1969, № 1.

УДК 539.3 : 534.1

ОБ УСТОЙЧИВОСТИ НЕЛИНЕЙНЫХ КОЛЕБАНИЙ МЕМБРАНЫ

В. Г. Вильке

(Москва)

Методом Ляпунова в функциональном пространстве исследуются вертикальные колебания мембраны при нелинейном законе упругости и конечных деформациях.

1. Постановка задачи. Предположим, что в недеформированном состоянии мембрана занимает область Ω на плоскости Ox_1x_2 и имеет естественное состояние, деформация мембраны состоит из равномерного растяжения по осям Ox_1, Ox_2 и отклонения u по оси Ox_3 , а ее граница Γ остается на плоскости Ox_1x_2 , т. е.

$$(1.1) \quad \begin{aligned} x_1 &= (1 + e)a_1, & x_2 &= (1 + e)a_2, & x_3 &= u(a_1, a_2, t) \quad (e > 0) \\ u(a_1, a_2, t) |_{\Gamma} &= 0, & \Gamma &= \partial\Omega \end{aligned}$$

Потенциальную энергию деформаций считаем зависящей только от главных удлинений тензора дилатаций.

Согласно первому предположению, кинетическая энергия мембраны определяется выражением

$$T = \frac{1}{2} \rho \int_{\Omega} \dot{u}^2 da \quad \left(\dot{u} = \frac{\partial u}{\partial t}, \quad da = da_1 da_2 \right)$$

Здесь ρ — поверхностная плотность мембраны, которую полагаем постоянной.

Из (1.1) следует, что главные удлинения тензора дилатаций имеют вид

$$\lambda_1 = 1 + e, \quad \lambda_2 = [(1 + e)^2 + u_1^2 + u_2^2]^{1/2} \quad (u_1 = \partial u / \partial a_1, \quad u_2 = \partial u / \partial a_2)$$

Согласно последнему предположению, потенциальная энергия деформаций представляется в виде функционала

$$(1.2) \quad E[u] = \int_{\Omega} F(\xi) da, \quad \xi = \lambda_2$$

Здесь $F(\xi)$ — функция, зависящая от свойств материала мембраны. В частности, при $F(\xi) = \xi^2 - (1+e)^2$ задача о колебаниях мембраны становится линейной (см., например, [1]). Функция

$$(1.3) \quad F(\xi) = b_2 \xi^2 + b_1 \xi + b_0 \quad (b_1, b_2, b_0 = \text{const})$$

соответствует закону Гука, а функция

$$(1.4) \quad F(\xi) = \alpha \left[\xi^2 + \frac{1}{(1+e)^2 \xi^2} + (1+e)^2 - 3 \right] + \beta \left[(1+e)^2 \xi^2 + \frac{1}{\xi^2} + \frac{1}{(1+e)^2} - 3 \right]$$

где α, β — некоторые постоянные, описывает модель несжимаемой резины, предложенную Р. Ривлином и Д. Сондерсом [2].

Конфигурационным пространством системы V является линейное пространство функций, заданных на Ω и обращающихся в нуль на границе

$$V = \{u: E[u] < \infty, u|_{\Gamma} = 0\}$$

Свойства пространства зависят от вида функции $F(\xi)$. Так, в примерах (1.3), (1.4) $V = W_2^{0,1}(\Omega)$. В частности

$$V = W_4^{0,1}(\Omega) \quad \text{при} \quad F(\xi) = \sum_{k=0}^4 b_k \xi^k$$

Фазовое пространство системы определяется как прямое произведение конфигурационного пространства V и гильбертова пространства скоростей H

$$H = \{u^*: u^* \in L_2(\Omega), u^*|_{\Gamma} = 0\}$$

Вариационное уравнение движения мембраны (принцип Даламбера — Лагранжа) запишется в виде

$$(1.5) \quad \rho(u'', \delta u) + (\nabla E[u], \delta u) - (f, \delta u) = 0, \quad \forall \delta u \in V$$

$$(u'', \delta u) \equiv \int_{\Omega} u'' \delta u da, \quad (\nabla E[u], \delta u) \equiv \int_{\Omega} \frac{\partial F}{\partial \xi} \frac{1}{\xi} (u_1 \delta u_1 + u_2 \delta u_2) da$$

Здесь $f(a_1, a_2)$ — внешние поверхностные силы, которые предполагаем не зависящими от времени.

2. Стационарное решение и его устойчивость. Уравнение (1.5) имеет стационарное решение $u = u_0 \in V$, описывающее положение равновесия и удовлетворяющее условию

$$(2.1) \quad (\nabla E[u_0], \delta u) - (f, \delta u) = 0, \quad \forall \delta u \in V$$

Исследуем устойчивость решения u_0 . Первый интеграл уравнения (1.5) (закон сохранения энергии) имеет вид

$$(2.2) \quad \frac{1}{2} \rho(u^*, u^*) + E[u] - (f, u) = E$$

Заменяя в (2.2) u на $u + u_0$, получим

$$(2.3) \quad \frac{1}{2} \rho(u^*, u^*) + E[u_0 + u] - (f, u_0) - (f, u) = E$$

Здесь u — отклонение мембраны от положения равновесия.

Рассмотрим на фазовом пространстве системы функционал

$$(2.4) \quad \Phi[u^*, u] = \frac{1}{2} \rho(u^*, u^*) + E[u_0 + u] - E[u_0] - (f, u)$$

При $u = u^* = 0$ функционал (2.4) обращается в нуль. Предполагая $\Phi[u^*, u]$ положительно-определенным и ограниченным в некоторой окрестности нуля фазового пространства (т. е. в начальных обозначениях — в окрестности $(0, u_0)$), выберем его в качестве функционала Ляпунова, производная которого в силу уравнений движения равна нулю. Таким образом, стационарное решение (2.1) оказывается устойчивым в смысле Ляпунова [3]. Величина $\frac{1}{2} \rho(u^*, u^*)$ положительно определена и ограничена на пространстве скоростей ((u^*, u^*) — квадрат нормы).

Покажем, что функционал (2.4) является функционалом Ляпунова для законов упругости (1.3) и (1.4). Выберем норму конфигурационного пространства $W_2^{0,1}(\Omega)$

в виде

$$\|u\| = \left[\int_{\Omega} (u_1^2 + u_2^2) da \right]^{1/2}$$

Лемма. Если вторая вариация по Фреше функционала $E[u]$ в некоторой окрестности стационарного решения положительно определена и ограничена, т. е.

$$(2.5) \quad k_1 \|u\|^2 \leq (\nabla^2 E[v]u, u) \leq k_2 \|u\|^2 \quad (k_1 > 0)$$

при $\|v - u_0\| < h$ ($h > 0$), где $\|\cdot\|$ означает норму в конфигурационном пространстве V , то при $\|u\| < h$

$$(2.6) \quad 1/2 k_1 \|u\|^2 \leq E[u + u_0] - (\nabla E[u_0], u) - E[u_0] \leq 1/2 k_2 \|u\|^2$$

Доказательство. Введем функцию $W(\tau) : [0, 1] \rightarrow R^1$, определяемую соотношениями

$$(2.7) \quad \begin{aligned} W(\tau) &= E[u_0 + \tau u] - (\nabla E[u_0], \tau u) - E[u_0] \\ dW/d\tau &= (\nabla E[u_0 + \tau u] - \nabla E[u_0], u) \\ d^2W/d\tau^2 &= (\nabla^2 E[u_0 + \tau u]u, u) \end{aligned}$$

Если $\|u\| < h$, то согласно (2.5)

$$(2.8) \quad k_1 \|u\|^2 \leq d^2W/d\tau^2 \leq k_2 \|u\|^2$$

Интегрируя неравенство (2.8) дважды по τ и учитывая соотношения $W(0) = dW(0)/d\tau = 0$, приходим к (2.6).

В случае (1.3) вторая вариация по Фреше функционала $E[u]$ имеет вид

$$\begin{aligned} (\nabla^2 E[v]u, u) &= \int_{\Omega} \left[\left(2b_2 - \frac{b_1}{\xi} \right) (u_1^2 + u_2^2) + \frac{b_1}{\xi^3} (v_1 u_1 + v_2 u_2)^2 \right] da, \\ \xi^2 &= (1 + e)^2 + v_1^2 + v_2^2 \end{aligned}$$

Тогда справедлива оценка

$$[2b_2 - b_1 / (1 + e)] \|u\|^2 \leq (\nabla^2 E[u_0]u, u) \leq (2b_2 + 3/2 b_1) \|u\|^2$$

Коэффициенты b_2 и b_1 выражаются через модуль сдвига G и коэффициент поперечного сжатия m (число Пуассона) [4]:

$$b_2 = Gm / (m - 1), \quad b_1 = 2(m - e)G / (m - 1)$$

Отсюда вытекает, что $2b_2 - b_1 / (1 + e) > 0$, и, согласно лемме, функционал (1.3) положительно определен и ограничен, а, значит, стационарное решение устойчиво.

Покажем справедливость аналогичных неравенств для функционала (1.4). Рассмотрим функцию $W(\tau)$ из (2.7), построенную с помощью функционала (1.4). Имеем

$$(2.9) \quad \begin{aligned} (\nabla E[v]u, u) &= \int_{\Omega} 2 \left\{ \alpha \left[1 - \frac{1}{(1 + e)^2 \xi^4} \right] + \beta \left[(1 + e)^2 - \frac{1}{\xi^4} \right] \right\} (v_1 u_1 + v_2 u_2) da \\ (\nabla^2 E[v]u, u) &= \int_{\Omega} \left\{ \left[\frac{\alpha}{(1 + e)^2} + \beta \right] \frac{8}{\xi^6} (v_1 u_1 + v_2 u_2)^2 + \left[\alpha \left(1 - \frac{1}{(1 + e)^2 \xi^4} \right) + \beta \left((1 + e)^2 - \frac{1}{\xi^4} \right) \right] 2(u_1^2 + u_2^2) \right\} da, \quad \xi^2 = (1 + e)^2 + v_1^2 + v_2^2 \end{aligned}$$

Поскольку $\xi^4 \geq (1 + e)^4$, то второе соотношение (2.9) оценивается неравенством

$$(2.10) \quad (\nabla^2 E[v]u, u) \geq c_1 \|u\|^2, \quad c_1 = 2\alpha \left[1 - \frac{1}{(1 + e)^6} \right] + 2\beta \left[(1 + e)^2 - \frac{1}{(1 + e)^4} \right] > 0$$

Ограниченность второй вариации (2.9) в $W_2^1(\Omega)$ следует из оценки

$$(2.11) \quad (\nabla^2 E[v]u, u) \leq c_2 \|u\|^2, \quad c_2 = \frac{8\alpha}{(1 + e)^6} + \frac{8\beta}{(1 + e)^4} + 2\alpha + 2\beta(1 + e)^2$$

Из неравенств (2.10) и (2.11) следует вывод, что функционал (2.4) положительно определен и ограничен, а, следовательно, стационарное решение уравнения (1.5) устойчиво по Ляпунову.

Поступила 11 III 1978

ЛИТЕРАТУРА

1. *Соболев С. Л.* Уравнения математической физики. М., «Наука», 1966.
2. *Гольденблат И. И.* Нелинейные проблемы теории упругости. М., «Наука», 1969.
3. *Массера Х. Л., Шеффер Х. Х.* Линейные дифференциальные уравнения и функциональные пространства. М., «Мир», 1970.
4. *Треффиц Е.* Математическая теория упругости. Л.—М., Гостехиздат, 1934.

Технический редактор *З. В. Филиппова*

Сдано в набор 23.01.79 Подписано к печати 22.03.79 Т-02882 Формат бумаги 70×108^{1/16}
Высокая печать Усл. печ. л. 16,8 Уч.-изд. л. 15,6 Бум. л. 6 Тираж 2830 экз. Зак. 1464

Издательство «Наука». 103717 ГСП, Москва, К-62, Подсосенский пер., 21
2-я типография издательства «Наука». 121099, Москва, Шубинский пер., 10