

УДК 539.3

В. В. Зозуля

## СВЯЗАННАЯ ЗАДАЧА О ТЕРМОУПРУГОМ КОНТАКТЕ ПЛАСТИН ЧЕРЕЗ ТЕПЛОПРОВОДНЫЙ СЛОЙ

Формулируется задача о контакте двух пластин при действии силового и температурного поля. Учитывается, что при деформациях пластин изменяются условия теплообмена между ними. Уравнения движения и теплопроводности термоупругих пластин, а также уравнения теплопроводности теплопроводного слоя выводятся путем разложения трехмерных уравнений в ряды по полиномам Лежандра. Строятся уравнения  $n$ -го приближения. Более подробно рассматриваются уравнения первого приближения.

**1. Постановка задачи.** Рассмотрим две пластины (1 и 2) произвольного очертания постоянной толщины  $h_1$  и  $h_2$  соответственно, которые в начальном недеформированном состоянии располагаются на расстоянии  $h_0$  одна от другой. Будем считать, что  $h_0$  соизмеримо с прогибами пластин, которые предполагаем малыми. Между пластинами заключена теплопроводная среда, не сопротивляющаяся их деформациям, а теплообмен в ней происходит за счет теплопроводности. Пусть  $\Omega_\gamma$  ( $\gamma = 1, 2$ ) — области, занятые срединными поверхностями пластин,  $\partial\Omega_\gamma$  — их границы,  $\Omega_\gamma^+$  и  $\Omega_\gamma^-$  — верхние и нижние лицевые поверхности, а  $\Gamma_\gamma$  — торцовые поверхности.

Термодинамическое состояние системы, включающей в себя пластины и теплопроводный слой, определяется следующими параметрами:  $\sigma_{ij(\gamma)}(x_k, t)$ ,  $\varepsilon_{ij(\gamma)}(x_k, t)$ ,  $u_{i(\gamma)}(x_k, t)$  ( $i, j, k = 1, 2, 3$ ;  $\gamma = 1, 2$ ) — компонентами тензоров напряжений, деформаций и векторов перемещений пластин;  $T_\gamma(x_k, t)$ ,  $\chi_\gamma(x_k, t)$ ,  $T_*(x_k, t)$ ,  $\chi_*(x_k, t)$  — температурой и удельной мощностью внутренних источников тепла соответственно в пластинах и слое. На лицевых поверхностях  $\Omega_\gamma^+$  и  $\Omega_\gamma^-$  заданы граничные условия в напряжениях и условия теплообмена с внешней средой и теплопроводным слоем. Граничные условия на торцах складываются из механических и тепловых и зависят от способа их закрепления и условий теплообмена. В начальный момент  $t = 0$  известно распределение перемещений, скоростей и температуры в пластинах и слое.

Под действием внешних сил и температурных полей пластины изгибаются в направлении одна к другой и могут вступить в контакт. При этом образуется заранее неизвестная зона плотного контакта  $\Omega_e(t) = \Omega_1^- \cap \Omega_2^+$ , изменяющаяся во времени, в которой возникают контактные силы взаимодействия  $q_i(x_\alpha, t)$  ( $i = 1, 2, 3$ ;  $\alpha = 1, 2$ ) и происходит контактный теплообмен. Задача заключается в определении напряженно-деформированного состояния и температурных полей в пластинах, области плотного контакта  $\Omega_e(t)$  и контактных сил взаимодействия  $q_i(x_\alpha, t)$ .

**2. Уравнения, описывающие термодинамическое состояние системы.** При рассмотрении термоупругого состояния пластин исходим из связан-

ных уравнений термоупругости [1]

$$\mu \Delta u_{i(\gamma)} + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x_i} \operatorname{div} \mathbf{u}_{(\gamma)} = \rho \frac{\partial^2 u_{i(\gamma)}}{\partial t^2} + (3\lambda + 2\mu) \alpha_T \frac{\partial (T_\gamma - T_{0(\gamma)})}{\partial x_i} \quad (2.1)$$

$$\Delta T_\gamma + \frac{\chi_\gamma}{\lambda_T} = \frac{1}{a} \frac{\partial T_\gamma}{\partial t} + \frac{(3\lambda + 2\mu) \alpha_T T_{0(\gamma)}}{\lambda_T} \frac{\partial}{\partial t} \operatorname{div} \mathbf{u}_{(\gamma)} \quad (2.2)$$

$$\left( \operatorname{div} \mathbf{u}_{(\gamma)} = \frac{\partial u_{1(\gamma)}}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}}{\partial x_2} + \frac{\partial u_{3(\gamma)}}{\partial x_3} \right)$$

где  $\Delta$  — трехмерный оператор Лапласа,  $\lambda$  и  $\mu$  — коэффициенты Ламе,  $\rho$  — плотность материала пластин,  $\alpha_T$ ,  $\lambda_T$  и  $a$  — соответственно коэффициенты линейного температурного расширения, теплопроводности и температуропроводности,  $T_{0(\gamma)}$  — начальное, соответствующее недеформированному состоянию пластин, распределение температур. Предполагаем, что механические и тепловые свойства пластин одинаковы.

В этом разделе все термодинамические параметры зависят от четырех переменных:  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3)$ ,  $t$ , которые для сокращения записи опущены. Дальше будем использовать те же сокращения.

Распределение температуры в слое описывается уравнением теплопроводности

$$\Delta T_* + \chi_*/\lambda_* = a_*^{-1} \partial T_*/\partial t \quad (2.3)$$

где  $\lambda_*$  и  $a_*$  — соответственно коэффициенты тепло- и температуропроводности.

Механические граничные условия на лицевых поверхностях пластин запишем в виде

$$\begin{aligned} \sigma_{i3(1)} &= \sigma_{i3}^+, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_1^+, \quad \sigma_{i3(2)} = \sigma_{i3}^-, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_2^- \\ \sigma_{i3(1)} &= \begin{cases} 0, & \mathbf{V}(\mathbf{x}) \notin \Omega_e(t), \\ -q_i, & \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_e(t), \end{cases} \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_1^- \\ \sigma_{i3(2)} &= \begin{cases} 0, & \mathbf{V}(\mathbf{x}) \notin \Omega_e(t), \\ -q_i, & \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_e(t), \end{cases} \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_2^+ \end{aligned} \quad (2.4)$$

На торцах

$$u_{1(\gamma)} = u_{2(\gamma)} = u_{3(\gamma)} = 0, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Gamma_\gamma \quad (\gamma = 1, 2) \quad (2.5)$$

Тепловые граничные условия на внешних поверхностях

$$T_1 = T_1^+, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_1^+, \quad T_2 = T_2^-, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_2^- \quad (2.6)$$

На торцах

$$\begin{aligned} \lambda_T \partial T_\gamma / \partial h + \alpha (T_\gamma - T) &= 0, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Gamma_\gamma \\ \lambda_* \partial T_* / \partial h + \alpha_* (T_* - T) &= 0, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Gamma_* \end{aligned} \quad (2.7)$$

где  $T$  — температура окружающей среды,  $\alpha$  и  $\alpha_*$  — коэффициенты теплопередачи пластин и слоя.

Случай других механических и тепловых граничных условий рассматривается аналогично.

Будем предполагать, что на границах раздела между теплопроводным слоем и пластинами происходит идеальный контактный теплообмен.

$$\begin{aligned} T_1 &= T_*, \quad -\lambda_T \partial T_1 / \partial h = \lambda_* \partial T_* / \partial h, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_1 \\ T_2 &= T_*, \quad \lambda_T \partial T_2 / \partial h = -\lambda_* \partial T_* / \partial h, \quad \mathbf{V}(\mathbf{x}) \in \Omega_2^+ \end{aligned} \quad (2.8)$$

Начальные условия при  $t = 0$  запишем в виде

$$\begin{aligned} u_{i(\gamma)} &= f_{i(\gamma)}, \quad \partial u_{i(\gamma)} / \partial t = q_{i(\gamma)} \quad (i = 1, 2, 3; \gamma = 1, 2) \\ T_\gamma &= T_\gamma^0, \quad T_* = T_*^0 \end{aligned} \quad (2.9)$$

На нормальные перемещения точек поверхностей  $\Omega_1^-$  и  $\Omega_2^+$  накладываются дополнительные ограничения

$$u_{z(2)} - u_{z(1)} \leq h_0 \quad (2.10)$$

Предполагаем, что поверхности  $\Omega_1^-$  и  $\Omega_2^+$  шероховаты. Поэтому если пластины в процессе деформирования соприкасаются и образуется область  $\Omega_e(t)$ , то между ними происходит контакт с трением. При такой постановке приходим к аналогу задачи Синьорини с трением [2]. В области плотного контакта  $\Omega_e(t)$  механические параметры должны удовлетворять дополнительным условиям ( $f$  — коэффициент трения в зоне контакта)

$$\begin{aligned} V(x) \in \Omega_e(t), \quad u_{z(2)} - u_{z(1)} = h &\Rightarrow \\ \Rightarrow \sigma_{zz(1)} = \sigma_{zz(2)} - q_3 & \\ |\sigma_{\beta z(\gamma)}| < f |q_3| \Rightarrow u_{\alpha(1)} = u_{\alpha(2)} \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2) & \end{aligned} \quad (2.11)$$

Тепловые условия в области контакта запишем в виде

$$q = \alpha_c (T_2 - T_1), \quad V(x) \in \Omega_e(t) \quad (2.12)$$

где  $q$  — тепловой поток, проходящий через поверхность контакта,  $\alpha_c$  — тепловая проводимость контакта.

Анализ поставленной задачи связан с большими математическими трудностями, вызванными как размерностью задачи, так и ее нелинейностью, обусловленной условиями контакта (2.10), (2.11). Частично задача может быть упрощена, если воспользоваться тем, что рассматриваемые тела — пластины, а зазор между ними мал. Разложим термодинамические параметры, описывающие состояние системы, в ряды по полиномам Лежандра  $P_k(\omega)$  вдоль координаты  $x_3$  и составим уравнения рассматриваемой задачи относительно коэффициентов этого разложения. В результате получим систему уравнений, зависящую только от двух пространственных координат.

**3. Редукция трехмерных уравнений, описывающих термодинамическое состояние пластин и слоя, к двумерным.** Введем декартову систему координат с началом в срединной поверхности недеформированного теплопроводного слоя. Оси  $x_1$  и  $x_2$  расположим в срединной плоскости, а  $x_3$  — перпендикулярно ей. Аргументы при полиномах Лежандра  $\omega_i$  и  $\omega_*$  должны изменяться в пределах от  $-1$  до  $1$ . Для этого они должны быть связаны с  $x_3$  зависимостями

$$\begin{aligned} \omega_1 &= (2x_3 - h_0 - h_1)/h_1, \quad x_3 \in [h_0/2, h_1^+], \quad h_1^+ = h_0/2 + h_1 \\ \omega_2 &= (2x_3 + h_0 + h_2)/h_2, \quad x_3 \in [h_2^-, h_0/2], \quad h_2^- = -h_0/2 - h_2 \\ \omega_* &= (2x_3 - h_*)/h, \quad x_3 \in [h^-, h^+], \quad h^+ = h_0/2 - u_{z(1)}^- \\ h^- &= -h_0/2 + u_{z(2)}^+, \quad h = h^+ - h^-, \quad h_* = h^+ + h^- \end{aligned} \quad (3.1)$$

где  $u_{z(1)}^-$  и  $u_{z(2)}^+$  — нормальные составляющие векторов перемещений точек пластин, расположенных соответственно на поверхностях  $\Omega_1^-$  и  $\Omega_2^+$ .

Умножив уравнения (2.1) на  $(2k+1)h_\gamma^{-1}P_k(\omega_\gamma)$  ( $k = 1, 2, \dots, \infty$ ) и проинтегрировав по  $x_3$  для пластины 1 от  $h_0/2$  до  $h_1^+$ , для пластины 2 от  $h_2^-$  до  $-h_0/2$ , после преобразования получим:

$$\begin{aligned} \Delta_2 u_{\alpha(\gamma)}^k + \frac{\lambda + \mu}{\mu} \frac{\partial}{\partial x_\alpha} \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^k}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^k}{\partial x_2} + \frac{\lambda}{\mu} \frac{2k+1}{h_\gamma} \times \right. \\ \left. \times \left( \frac{\partial u_{3(\gamma)}^{k+1}}{\partial x_\alpha} + \frac{\partial u_{3(\gamma)}^{k+3}}{\partial x_\alpha} + \dots \right) - \frac{2k+1}{h_\gamma} \left[ \frac{\partial u_{3(\gamma)}^{k-1}}{\partial x_\alpha} + \right. \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + \frac{\partial u_{3(\gamma)}^{k-3}}{\partial x_\alpha} + \dots + \frac{2k-1}{h_\gamma} (u_{\alpha(\gamma)}^k + u_{\alpha(\gamma)}^{k+2} + \dots) + \\
& + \frac{2k-5}{h_\gamma} (u_{\alpha(\gamma)}^{k-2} + u_{\alpha(\gamma)}^k + u_{\alpha(\gamma)}^{k+2} + \dots) + \dots \Big] + \\
& + \frac{2k+1}{2\mu h_\gamma} \Phi_{\alpha(\gamma)} - \frac{3\lambda+2\mu}{\mu} \alpha_T \frac{\partial T_\gamma^k - T_{0(\gamma)}^k}{\partial x_\alpha} = \frac{\rho}{\mu} \frac{\partial^2 u_{\alpha(\gamma)}^k}{\partial t^2} \quad (\alpha = 1, 2) \quad (3.2) \\
& \Delta_2 u_{3(\gamma)}^k + \frac{2k+1}{h_\gamma} \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^{k+1}}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{1(\gamma)}^{k+3}}{\partial x_1} + \dots + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^{k+1}}{\partial x_2} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^{k+3}}{\partial x_2} + \dots \right) - \\
& - \frac{2k+1}{\mu h_\gamma} \left[ \lambda \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^{k-1}}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^{k-1}}{\partial x_2} \right) + \lambda \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^{k-3}}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^{k-3}}{\partial x_2} \right) + \dots \right. \\
& \dots + (\lambda + 2\mu) \frac{2k-1}{h_\gamma} (u_{3(\gamma)}^k + u_{3(\gamma)}^{k+2} + \dots) + (\lambda + 2\mu) \frac{2k-5}{h_\gamma} (u_{3(\gamma)}^{k-2} + u_{3(\gamma)}^k + \\
& \left. + u_{3(\gamma)}^{k+2} + \dots) + \dots \right] + \frac{2k+1}{2\mu h_\gamma} \Phi_{3(\gamma)} - (3\lambda + 2\mu) \alpha_T (T_\gamma^{k-1} + T_\gamma^{k-3} + \dots \\
& \dots - T_{0(\gamma)}^{k-1} - T_{0(\gamma)}^{k-3} - \dots) = \rho \frac{\partial^2 u_{3(\gamma)}^k}{\partial t^2} \\
& \Phi_{i(1)} = \sigma_{i3}^+ + (-1)^k q_i, \quad -\Phi_{i(2)} = q_i + (-1)^k \sigma_{i3}^-
\end{aligned}$$

где  $\Delta_2$  — двухмерный оператор Лапласа,  $u_{i(\gamma)}^k$  и  $T_\gamma^k$  — коэффициент разложения компонент векторов перемещений и температуры пластин в ряды по полиномам Лежандра.

Преобразованные таким образом уравнения теплопроводности (2.2) имеют вид

$$\begin{aligned}
& \Delta_2 T_\gamma^k - \frac{2k+1}{2h_\gamma} (Q_\gamma^{k-1} + Q_\gamma^{k-3} + \dots) + \frac{\chi_\gamma^k}{\lambda} = \frac{1}{a} \frac{\partial T_\gamma^k}{\partial t} + \\
& + \frac{(3\lambda + 2\mu)}{\lambda} \alpha_T T_{0\gamma}^k \frac{\partial}{\partial t} \left[ \frac{\partial u_{1(\gamma)}^k}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^k}{\partial x_2} \frac{2k+1}{h_\gamma} (u_{3(\gamma)}^{k+1} + u_{3(\gamma)}^{k+3} + \dots) \right] \quad (3.3)
\end{aligned}$$

Здесь  $Q_\gamma$ ,  $Q_\gamma^+$ ,  $Q_\gamma^-$  и  $Q_\gamma^k$  — соответственно производная от температуры по  $x_3$ , ее значения на поверхностях  $\Omega_\gamma^+$  и  $\Omega_\gamma^-$ , каждый член разложения ее в ряд по полиномам Лежандра.

Функции  $Q_\gamma^+$ ,  $Q_\gamma^-$  и  $Q_\gamma^k$  определяются из условий теплообмена на лицевых поверхностях пластин и рекуррентных соотношений

$$\frac{Q_\gamma^{k-1}}{2k-1} - \frac{Q_\gamma^{k+1}}{2k+3} = \frac{1}{h_\gamma} T_\gamma^k \quad (3.4)$$

При составлении двухмерных уравнений теплопроводности для слоя учтем, что его толщина изменяется при деформациях пластин. Умножим уравнение (2.3) на  $(2k+1)h^{-1}P_k(\omega_*)$  ( $k = 1, 2, \dots$ ) и проинтегрируем по  $x_3$  от  $h^-$  до  $h^+$ . После преобразования с учетом зависимости  $h^-$  и  $h^+$  от  $x_\alpha$  и  $t$  ( $\alpha = 1, 2$ ) [3] получим уравнения теплопроводности в виде

$$\begin{aligned}
& \Delta_2 T_*^k + T_{*1}^k \Delta_* h + T_{*2}^k \Delta_* h_* + \frac{1}{h} (\nabla_2 T_{*1}^k \nabla_2 h + \nabla_2 T_{*2}^k \nabla_2 h_*) + \\
& + \frac{2k+1}{2} [T_*^+ \Delta_* h^+ + (-1)^k T_*^- \Delta_* h^-] + \frac{1}{h} (\nabla_2 h Q_1^k + \nabla_2 h_* Q_2^k) + \\
& + \frac{2k+1}{2h} [Q_*^+ - (-1)^k Q_*^-] + \frac{2k+1}{2h} (Q_*^{k-1} + Q_*^{k-3} + \dots) + \\
& + \frac{\chi_*^k}{\lambda_*} = \frac{1}{a} \left\{ \frac{\partial T_*^k}{\partial t} + \frac{1}{h} \frac{\partial h}{\partial t} T_{*1}^k + \frac{1}{h} \frac{\partial h_*}{\partial t} T_{*2}^k - \right. \\
& \left. - \frac{2k+1}{2h} \left[ \frac{\partial h^+}{\partial t} T_*^+ - (-1)^k \frac{\partial h^-}{\partial t} T_*^- \right] \right\} \quad (3.5) \\
& T_{*1}^k = (k+1) T_*^k + (2k+1) (T_*^{k-2} + T_*^{k-4} + \dots),
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
T_{*2}^k &= (2k+1)(T_*^{k-1} - T_*^{k-3} + \dots) \\
Q_{11}^k &= (k+1) \left\{ \frac{\partial T_*^k}{\partial x_1} - \frac{2k+1}{2h} F(T_*^+, T_*^-) + \frac{1}{h} \frac{\partial h}{\partial x_1} T_{*1}^k + \right. \\
&+ \left. \frac{1}{h} \frac{\partial h_*}{\partial x_1} T_{*2}^k \right\} + (2k+1) \frac{\partial T_*^{k-2}}{\partial x_1} + \frac{\partial T_*^{k-4}}{\partial x_1} + \dots + \frac{1}{h} \frac{\partial h}{\partial x_1} [(k-1) T_*^{k-2} + \\
&+ (3k-6) T_*^{k-4} + \dots] + \frac{1}{h} \frac{\partial h_*}{\partial x_1} [(2k-3) T_*^{k-3} + (4k-10) T_*^{k-5} + \dots] - \\
&- \left( \frac{2k-3}{2} + \frac{2k-7}{2} + \dots \right) \frac{1}{h} F(T_*^+, T_*^-) \Big\} \\
Q_{12}^k &= (2k+1) \left\{ \frac{\partial T_*^{k-1}}{\partial x_1} + \frac{\partial T_*^{k-3}}{\partial x_1} + \dots + \frac{\partial}{\partial x_1} [k T_*^{k-1} + \right. \\
&+ (3k-3) T_*^{k-3} + \dots] \frac{1}{h} \frac{\partial h_*}{\partial x_1} [(2k-1) T_*^{k-2} + (4k-6) T_*^{k-4} + \dots] - \\
&- \left. \left( \frac{2k-1}{2} + \frac{2k-5}{2} + \dots \right) \frac{1}{h} F(T_*^+, T_*^-) \right\} \\
\Delta_* &= \frac{\partial}{\partial x_1} \left( \frac{1}{h} \frac{\partial}{\partial x_1} \right) + \frac{\partial}{\partial x_2} \left( \frac{1}{h} \frac{\partial}{\partial x_2} \right), \quad \nabla_2 = \frac{\partial}{\partial x_1} + \frac{\partial}{\partial x_2}, \\
Q_2^k &= (Q_{21}^k, Q_{22}^k) \\
Q_1^k &= (Q_{11}^k, Q_{12}^k), \quad F(T_*^+, T_*^-) = \frac{\partial h^+}{\partial x_1} T_*^+ - (-1)^k \frac{\partial h^-}{\partial x_1} T_*^-
\end{aligned}$$

Формулы для  $Q_{21}^k$  и  $Q_{22}^k$  совпадают с формулами для  $Q_{12}^k$  и  $Q_{11}^k$ , если в последних заменить частные производные по  $x_1$  производными по  $x_2$ .

Для функций  $Q_*^k$  имеют место рекуррентные соотношения, аналогичные (3.4), а значения  $T_*^+$ ,  $T_*^-$ ,  $Q_*^+$  и  $Q_*^-$  определяются из условий теплообмена с пластинами.

Термодинамические параметры в (3.2) и (3.3) зависят только от трех переменных  $(x_1, x_2), t$ .

**4. Приведение граничных и контактных условий к двумерным.** Уравнения (3.2), (3.3) и (3.5) взаимосвязаны, причем их взаимосвязанность обусловлена как структурой уравнений, так и условиями теплообмена между пластинами и слоем и условиями контакта пластин.

Приведем в соответствие с двумерными уравнениями термоупругости и теплопроводности пластин и слоя начальные, граничные и контактные условия. Для этого механические и тепловые условия на торцах (2.5), (2.7) и начальные условия (2.9) разложим в ряды по полиномам Лежандра и запишем их относительно коэффициентов разложения.

Предположим, что под действием внешней нагрузки и температурного поля пластины движутся так, что ни в одной точке не вступают в контакт между собой, т. е.  $\Omega_e(t) = 0$ . Тепловые условия на внешних поверхностях пластин (2.6) и условия их теплообмена с теплопроводным слоем (2.8) представим в виде (здесь и далее суммирование от  $k = 0$  до  $k = \infty$ )

$$\begin{aligned}
\Sigma T_1^k &= T_1^+, \quad \forall (x_1, x_2) \in \Omega_1^+, \quad \Sigma (-1)^k T_2^k = T_2^-, \quad \forall (x_1, x_2) \in \Omega_2^- \\
\Sigma (-1)^k T_1^k &= \Sigma T_*^k, \quad \lambda \Sigma (-1)^{k+1} Q_1^k = \lambda_* \Sigma Q_*^k, \quad \forall (x_1, x_2) \in \Omega_1^- \quad (4.1) \\
\Sigma (-1)^k T_*^k &= \Sigma T_2^k, \quad \lambda_* \Sigma (-1)^{k+1} Q_*^k = \lambda \Sigma Q_2^k, \quad \forall (x_1, x_2) \in \Omega_2^+
\end{aligned}$$

Из этих условий и рекуррентных соотношений (3.4) находим функции  $Q_V^+$ ,  $Q_V^-$ ,  $Q_V^k$ ,  $T_*^+$ ,  $T_*^-$ ,  $Q_*^+$ ,  $Q_*^-$  и  $Q_*^k$ , которые входят в уравнения (3.3) и (3.5). Таким образом, построена взаимосвязанная система квазилинейных уравнений, описывающих термоупругое состояние пластин, теплообмен между которыми происходит через теплопроводный слой при отсутствии между ними контакта.

Если в процессе движения пластины вступают в контакт и появляется область  $\Omega_e(t)$ , то между ними возникают контактные силы взаимодействия  $q_i$ . При этом в областях  $\Omega_\gamma/\Omega_e$  термодинамическое состояние системы описывается уравнениями (3.2), (3.3) и (3.5), а в  $\Omega_e$  — своей системой уравнений, которая значительно проще (3.2), (3.3) и (3.5). Это связано с тем, что здесь теплообмен происходит непосредственно между пластинами через поверхности  $\Omega_1^-$  и  $\Omega_2^+$ , а значит, потребность в уравнениях (3.5) отпадает.

Задача заключается в решении системы уравнений (3.2), (3.3), определении области контакта  $\Omega_e(t)$  и сил взаимодействия пластин  $q_i$  в ней при выполнении ограничений (2.11), которые преобразуем следующим образом:

$$\begin{aligned} V(x_1, x_2) \in \Omega_e, \quad \Sigma u_{3(2)}^k - \Sigma (-1)^k u_{3(1)}^k = h_0 \Rightarrow \Sigma \sigma_{33(2)}^* = \Sigma (-1)^k \sigma_{33(1)}^k = -q_3 \\ |\Sigma \sigma_{\beta 3(2)}^k| < f |q_3|, \quad |\Sigma (-1)^k \sigma_{\beta 3(1)}^k| < f |q_3| \Rightarrow \\ \Rightarrow \Sigma (-1)^k u_{\alpha(1)}^k = \Sigma u_{\alpha(2)}^k \quad (\alpha, \beta = 1, 2) \end{aligned} \quad (4.2)$$

Заметим, что при наличии области плотного контакта  $\Omega_e$  поставленная задача значительно усложняется. Это связано с тем, что в областях, свободных от контакта ( $\Omega_\gamma/\Omega_e$ ), остается справедливой связанная квазилинейная система (3.2), (3.3) и (3.5), а в области  $\Omega_e$  — система уравнений (3.2), (3.3) с ограничениями (4.2) и неизвестными  $\Omega_e$  и  $q_i$ . Задача заключается в решении каждой системы уравнений и стыковке полученных решений на  $\partial\Omega_e$ .

**5. Построение приближений.** Система уравнений (3.2), (3.3) и (3.5) имеет то преимущество, что входящие в нее функции зависят от двух пространственных координат. Однако она содержит бесконечное число уравнений. При выполнении практических расчетов используют редукцию. Для этого в разложении термодинамических параметров в ряды по полиномам Лежандра ограничиваются конечным числом членов. Уравнения  $n$ -го приближения получим, если в (3.2)–(3.5), (4.1) и (4.2) индекс  $k$  будет изменяться от 0 до  $n$ .

Рассмотрим более подробно уравнения первого приближения. Уравнения теплопроводности пластин (3.3) при учете условий (4.1) запишем в виде

$$\begin{aligned} \Delta_2 T_\gamma^\circ + \frac{3}{2h_\gamma^2} F_\gamma^\circ + \frac{\chi_\gamma^\circ}{\lambda} = \frac{1}{a} \frac{\partial T_\gamma^\circ}{\partial t} + \frac{3\lambda + 2\mu}{\lambda} \alpha_T T_{0(\gamma)}^\circ \frac{\partial}{\partial t} \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^\circ}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^\circ}{\partial x_2} + \right. \\ \left. + \frac{1}{h_\gamma} u_{3(\gamma)}^1 \right) \\ \Delta_2 T_\gamma^1 + \frac{9}{h_\gamma^2} F_\gamma^1 - \frac{3Q_\gamma^\circ}{2h_\gamma} + \frac{\chi_\gamma^1}{\lambda} = \frac{1}{a} \frac{\partial T_\gamma^1}{\partial t} + \\ + \frac{3\lambda + 2\mu}{\lambda} \alpha_T T_{0(\gamma)}^1 \frac{\partial}{\partial t} \left( \frac{\partial u_{1(\gamma)}^1}{\partial x_1} + \frac{\partial u_{2(\gamma)}^1}{\partial x_2} \right) \end{aligned} \quad (5.1)$$

$$\begin{aligned} F_1^\circ = T_1^+ + T_k^+ - 2T_1^\circ/h_1, \quad F_2^\circ = T_k^- + T_2^- - 2T_2^\circ/h_2 \\ F_1^1 = T_1^+ - T_k^+ - 5T_1^1/(3h_1), \quad F_2^1 = T_k^- - T_2^- - 5T_2^1/(3h_2) \\ T_k^- = [(\lambda^2 h^2 + \lambda \lambda_* h h_1)(27T_2^- + 54T_2^\circ + 90T_2^1) + \lambda_*^2 h_1 h_2 (72T_*^\circ - 60T_*^1) + \\ + \lambda \lambda_* h h_2 (54T_*^\circ - 90T_*^1 + 18T_1^\circ - 30T_1^1 + 9T_1^+)] [81\lambda \lambda_* h (h_1 + h_2) + \\ + 72\lambda_*^2 h_1 h_2]^{-1} \end{aligned}$$

Выражение для  $T_k^+$  получается из последней формулы заменой  $h_1$  на  $h_2$ ,  $h_2$  на  $h_1$ ,  $T_2^-$  на  $T_1^+$ ,  $T_2^1$  на  $-T_1^1$ ,  $T_*^1$  на  $-T_*^1$ . Уравнения теплопроводности слоя

$$\Delta_2 T_*^\circ + L_0(T_*^\circ, T_*^1) + \frac{3}{2h^2} (T_k^+ + T_k^-) = \frac{1}{a} \left\{ \frac{\partial T_*^\circ}{\partial t} + \frac{1}{h} \frac{\partial h}{\partial t} T_*^\circ - \right.$$

$$\begin{aligned}
& - \frac{1}{2h} \left[ \frac{\partial h^+}{\partial t} T_*^+ - \frac{\partial h^-}{\partial t} T_*^- \right] \} \quad (5.2) \\
\Delta_2 T_*^1 + L_1(T_*^0, T_*^1) + \frac{9}{h^2} (T_k^+ - T_k^-) = & \frac{1}{a_*} \left\{ \frac{\partial T_*^1}{\partial t} + \frac{2}{h} \frac{\partial h}{\partial t} T_*^1 + \right. \\
& \left. + \frac{3}{h} \frac{\partial h_*}{\partial t} T_2^0 - \frac{3}{2h} \left[ \frac{\partial h^+}{\partial t} T_*^+ + \frac{\partial h^-}{\partial t} T_*^- \right] \right\}
\end{aligned}$$

где  $L_0$  и  $L_1$  — квазилинейные дифференциальные операторы.

Систему уравнений первого приближения для пластин получим из (3.2). Эта система распадается на две независимые: первая характеризует движение пластин в своей плоскости, вторая — в плоскости изгиба. Деформациями пластин в своей плоскости пренебрегаем, тогда их движение полностью описывается параметрами  $u_{3(\gamma)}$ ,  $u_{1(\gamma)}^1$  и  $u_{2(\gamma)}^1$ . Часто используют не уравнения первого приближения, а модели, основанные на тех или иных гипотезах, упрощающих систему уравнений движения пластин. Одной из наиболее простых и часто используемых при решении практических задач является теория пластин, основанная на гипотезах Кирхгофа. Движение пластин в этой теории описывается параметрами  $u_{s(\gamma)}$ , которые называются прогибами срединных поверхностей и обозначаются  $\omega(\gamma)$ . Два других параметра теории первого приближения связаны с ним зависимостями  $u_{\alpha(\gamma)}^1 = -h_{\gamma} \partial \omega(\gamma) / \partial x_{\alpha}$  ( $\alpha = 1, 2$ ). Уравнения движения пластин для этого случая имеют вид

$$\Delta_2 \Delta_2 \omega(\gamma) + (1 + \nu) \alpha_T \Delta_2 T_{(\gamma)}^1 + \frac{2\rho h_{\gamma}}{D} \frac{\partial^2 \omega(\gamma)}{\partial t^2} = \frac{1}{D} (p - q) \quad (5.3)$$

где  $p$  — нормальная нагрузка, приложенная к наружным поверхностям пластин,  $q$  — нормальная составляющая контактного давления.

Даже с учетом этих упрощений задача остается сложной. В первую очередь это вызвано наличием квазилинейной системы уравнений теплопроводности для слоя (5.2). Оставим в разложении температуры слоя в ряд по полиномам Лежандра один член, тогда температурное поле в нем будет описываться первым уравнением (5.2). Имеем

$$\begin{aligned}
T_k^- = & [(9\lambda^2 h + \lambda \lambda_* h_1)(3T_2^- + 6T_2^0 + 10T_2^1) + \\
& + \lambda \lambda_* h_2 (3T_1^+ + 6T_1^0 - 10T_1^1)] \{9 [9\lambda^2 h + \lambda \lambda_* (h_1 + h_2)]\}^{-1}
\end{aligned}$$

Здесь отсутствует параметр  $T_*^0$ , а значит, система уравнений (5.1) (5.3) не связана с (5.2), что значительно упрощает решение задачи.

Таким образом, в рамках модели Кирхгофа рассматриваемая контактная задача сводится к системе уравнений (5.1), (5.3) с условием контакта  $\omega_2 - \omega_1 = h_0$ .

Здесь получены общие уравнения задачи о термоупругом контакте пластин через теплопроводный слой на основании уравнений связанной термоупругости. Уравнения несвязанной динамической, квазистатической или статической термоупругой контактной задачи можно получить из них как частный случай.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Боли Б., Уэйнер Дж. Теория температурных напряжений. М.: Мир, 1964. 520 с.
2. Дюво Г., Лионс Ж.-Л. Неравенства в механике и физике. М.: Наука, 1980. 384 с.
3. Векуа И. Н. Некоторые общие методы построения различных вариантов теории оболочек. М.: Наука, 1982. 288 с.