

УДК 539.3

© 2002 г. В.А. Кучер, В.А. Пупырев

ИНТЕГРАЛЬНЫЕ УРАВНЕНИЯ ЗАДАЧИ СЕН-ВЕНАНА И ЗАДАЧИ ОБ АНТИПЛОСКОЙ ДЕФОРМАЦИИ

Неклассические интегральные уравнения для уравнения Лапласа, обеспечивающие повышенную точность при численной реализации, применяются для решения задачи Сен-Венана (кручение и изгиб силой цилиндрического стержня) и задачи об антиплоской деформации. Показано, что для однозначного определения решения исходной задачи в случае многосвязных областей уравнения следует решать совместно с дополнительными условиями, число которых определяется связностью области. Для некоторых конкретных областей: бесконечной полосы, круга и кругового кольца интегральные уравнения решены аналитически.

Двумерные задачи теории упругости – кручение и антиплоская деформация исследовались [1–3] методом граничных интегральных уравнений, причем гармонические функции кручения или напряжения разыскивались в виде потенциалов простого или двойного слоя с неизвестной плотностью.

Цель данной работы – применить для решения этих задач, а также задачи об изгибе силой новые интегральные уравнения (ИУ) для уравнения Лапласа, полученные ранее [4] прямым методом, на основе интегрального тождества. В двумерном случае ядра этих уравнений совпадают с ядрами уравнений теории гармонического потенциала. Однако неизвестными в таких ИУ в отличие от рассмотренных ранее [1–3] являются граничные значения напряжений, что увеличивает точность их определения при численной реализации. Правые части ИУ определяются краевыми условиями и значениями дивергенции и ротора вектора касательных напряжений в области, которые известны во всех трех рассматриваемых задачах.

Для многосвязных областей ИУ имеет не единственное решение. Показано, что в этом случае ИУ следует решать совместно с условием однозначности осевого перемещения, выраженного в терминах циркуляции вектора касательных напряжений.

Получены точные решения ИУ для бесконечной полосы, круга и кругового кольца, которые могут служить надежными тестами при использовании метода граничных элементов.

1. Вывод ИУ. Рассматривается многосвязная область – поперечное сечение цилиндрического тела. Приняты следующие обозначения: G – открытая область связности m , $\Gamma = \Gamma_1 + \Gamma_2 + \Gamma_{m+1}$ – ляпуновская граница области; контур Γ_i – граница i -го отверстия – области G_i ($i = 1, 2, \dots, m$), Γ_{m+1} – внешний контур, i_α ($\alpha = 1, 2$) – декартов базис на плоскости; $\mathbf{k} = i_1 \times i_2$ – орт оси, проходящей через центры инерции сечений, O – начало системы координат, \mathbf{n} и $\mathbf{s} = \mathbf{k} \times \mathbf{n}$ – внешняя нормаль и касательная к Γ , $\mathbf{r} = \mathbf{r}_p - \mathbf{r}_q$ – радиус-вектор из точки истока q в точку интегрирования p ; штрих означает поворот вектора на угол $\pi/2$: $\mathbf{a}' = \mathbf{k} \times \mathbf{a}$.

Для плоского вектора $\boldsymbol{\tau} = i_\alpha \tau_\alpha$ и скаляра θ справедливо тождество

$$\int_G [\boldsymbol{\tau} \Delta \theta + (\nabla \circ \boldsymbol{\tau}) \nabla \theta + (\nabla' \circ \boldsymbol{\tau}) \nabla' \theta] dG = \int_\Gamma [\tau_n \nabla \theta + \tau_s \nabla' \theta] d\Gamma, \quad (1.1)$$

где $\nabla = i_\alpha \partial / \partial x_\alpha$ – двумерный оператор Гамильтона, $\Delta = \nabla \circ \nabla$ – оператор Лапласа; $\tau_n = \mathbf{n} \circ \boldsymbol{\tau}$, $\tau_s = \mathbf{s} \circ \boldsymbol{\tau}$ – нормальная и касательная составляющие $\boldsymbol{\tau}$.

Пусть $\theta = (2\pi)^{-1} \ln r$ – фундаментальное решение уравнения Лапласа на плоскости, $r = |\mathbf{r}|$. Тогда из тождества (1.1) находится представление для вектора $\boldsymbol{\tau}$ в произвольной точке q области G

$$\boldsymbol{\tau}(q) = \frac{1}{2\pi} \int_{\Gamma} \left(\tau_n \frac{\mathbf{r}}{r^2} + \tau_s \frac{\mathbf{r}'}{r^2} \right) d\Gamma_p - \frac{1}{2\pi} \int_G \left(\frac{\mathbf{r}}{r^2} \nabla \circ \boldsymbol{\tau} + \frac{\mathbf{r}'}{r^2} \nabla' \circ \boldsymbol{\tau} \right) dG_p \quad (1.2)$$

В предположении, что составляющая τ_s непрерывна на Γ , а τ_n удовлетворяет условию Липшица [5], предельный переход $q \in G \rightarrow p_0 \in \Gamma$ в представлении (1.2), спроектированном на касательную \mathbf{s}_0 в точке p_0 , приводит к ИУ для τ_s .

$$\begin{aligned} \tau_s(p_0) - \frac{1}{\pi} \int_{\Gamma} \tau_s(p) \frac{\mathbf{n}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p &= \frac{1}{\pi} \int_{\Gamma} \tau_n(p) \frac{\mathbf{s}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p - \\ - \frac{1}{\pi} \int_G \left(\frac{\mathbf{s}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} \nabla \circ \boldsymbol{\tau} + \frac{\mathbf{n}_0 \circ \mathbf{n}}{r^2} \nabla' \circ \boldsymbol{\tau} \right) dG_p &= f(p_0), \end{aligned} \quad (1.3)$$

где \mathbf{n}_0 – нормаль в точке p_0 , а $f(p_0)$ – обозначение правой части уравнения. Контурный интеграл в правой части ИУ (1.3) следует понимать в смысле главного значения по Коши [5].

2. Определение правой части ИУ для задач теории упругости. ИУ (1.3) может быть использовано для решения задачи кручения (задача 1), изгиба силой (задача 2) и второй краевой задачи об антиплоской деформации (задача 3), если под вектором $\boldsymbol{\tau}$ понимать вектор результирующего касательного напряжения.

Нормальная составляющая, фигурирующая в правой части ИУ удовлетворяет следующему уравнению:

$$\tau_n|_{\Gamma} = T(s) \quad (2.1)$$

где $T(s) \equiv 0$ в задачах 1 и 2; $T(s)$ – известная функция дуговой координаты – заданная внешняя нагрузка в задаче 3.

Далее с использованием известных представлений для вектора касательных напряжений $\boldsymbol{\tau}$ в области G [6, 7] вычисляется его дивергенция и ротор

$$\nabla \circ \boldsymbol{\tau}(p) = -\mathbf{r}_p \circ \mathbf{I}^{-1} \circ \mathbf{Q}, \quad \nabla' \circ \boldsymbol{\tau}(p) = 2\mu\alpha + \frac{\nu}{1+\nu} \mathbf{r}'_p \circ \mathbf{I}^{-1} \circ \mathbf{Q} \quad (2.2)$$

Здесь α – угол закручивания на единицу длины оси тела в задаче 1 (средний по сечению в задаче 2), $\alpha \equiv 0$ в задаче 3, \mathbf{Q} – поперечная сила ($\mathbf{Q} \equiv 0$ в задачах 1 и 3) $\mathbf{I} = \int_G \mathbf{r}_p \mathbf{r}_p dG_p$ – тензор моментов инерции сечения; μ – модуль сдвига; ν – коэффициент Пуассона.

Таким образом, правая часть в ИУ (1.3) известна во всех трех задачах. Для задачи 1 она была получена ранее¹ и может быть представлена в виде контурного интеграла, удобного для конкретных вычислений

$$f(p_0) = -\frac{2\mu\alpha}{\pi} \int_G \frac{\mathbf{n}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} dG_p = -\frac{2\mu\alpha}{\pi} \mathbf{n}_0 \circ \int_{\Gamma} \mathbf{n} \ln r d\Gamma_p = \frac{2\mu\alpha}{\pi} \int_{\Gamma} \frac{\mathbf{s}_0 \circ \mathbf{r} \mathbf{s} \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p$$

По найденной в результате решения ИУ (1.3) проекции τ_s и известным из (2.1–2.3) значениям τ_n , $\nabla \circ \boldsymbol{\tau}$, $\nabla' \circ \boldsymbol{\tau}$ касательное напряжение \mathbf{T} в любой точке области G определяется интегрированием в соотношении (1.2).

¹ Никитин Ф.Н. Граничные интегральные уравнения в напряжениях для задач статики плоских упругих систем. Автореф. дис. ...канд. тех. н.; 05.23.17. Л., 1990. 15 с.

3. ИУ в многосвязной области; дополнительные условия, обеспечивающие однозначную разрешимость исходных задач теории упругости. Известно [5], что однородное ИУ (1.3) сопряжено однородному ИУ внутренней задачи Дирихле для уравнения Лапласа

$$\omega(p_0) + \frac{1}{\pi} \int_{\Gamma} \omega(p) \frac{\mathbf{n} \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p = 0 \quad (3.1)$$

В случае односвязной области уравнение (3.1) имеет только тривиальное решение, а в случае многосвязной – m линейно независимых решений [8]

$$\omega_i(p) = \begin{cases} C_i, & p \in \Gamma_i \\ 0, & p \notin \Gamma_i \end{cases}$$

Здесь и всюду далее $i = 1, 2, \dots, m$; C_i – произвольные постоянные. Значит однородное ИУ (1.3) также имеет m линейно независимых решений. В задачах 1–3 это связано с возможной неоднозначностью осевого перемещения w в многосвязной области.

Пусть b_i – приращение функции w при обходе вокруг i -го отверстия

$$b_i = \int_{\Gamma_i} \mathbf{s} \circ \nabla w d\Gamma \quad (3.2)$$

Условие $b_i = 0$ обеспечивает однозначность w . При учете выражений для ∇w [6, 7] после вычислений из соотношения (3.2) получаем обобщенную формулу для циркуляции касательных напряжений

$$\int_{\Gamma_i} r_s d\Gamma = \mu b_i - 2\mu\alpha S_i - \frac{\nu}{1+\nu} \mathbf{Q} \circ \mathbf{I}^{-1} \circ \int_{G_i} \mathbf{r}'_p dG_p \quad (3.3)$$

где S_i – площадь i -го отверстия (области G_i).

Итак, для многосвязной области ИУ (1.3) следует решать совместно с условиями (3.3).

4. Точные решения ИУ для ряда простейших задач.

Кручение бесконечной полосы $\{|x| < h/2, |y| < \infty\}$. Интегралы по неограниченным областям G и границе $\Gamma = \Gamma_+ \cup \Gamma_-$ рассматриваются в смысле главного значения. Тогда из ИУ (1.3) следует система ИУ

$$\tau_s^\pm(y_0) + \frac{h}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\tau_s^\mp(y)}{(y-y_0)^2 + h^2} dy = 2\mu\alpha h (\tau_s^\pm(y) - \tau_s | \Gamma_\pm) \quad (4.1)$$

Решение системы ИУ (4.1) – постоянное на Γ_\pm значение $\tau_s^\pm(y) = \mu\alpha h$. С помощью выражения (1.2) определяется известное [6] касательное напряжение в полосе $\tau = 2\mu\alpha h_2$.

Задачи 1–3 для круга. В полярных координатах ИУ (1.3) принимает форму

$$\tau_s(\varphi_0) + \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \tau_s(\varphi) d\varphi = f(\varphi_0) \quad (4.2)$$

З а д а ч и 1 и 2. Правая часть ИУ (4.2) имеет вид

$$f(\varphi_0) = 2\mu\alpha a + \frac{1+2\nu}{4(1+\nu)I} a^2 \mathbf{Q} \circ \mathbf{s}_0$$

где a – радиус, $I = \pi a^4/4$ – момент инерции круга. Тогда решение ИУ (4.2) таково:

$$\tau_s(\varphi_0) = \mu\alpha a + \frac{1+2\nu}{4(1+\nu)I} a^2 \mathbf{Q} \circ \mathbf{s}_0$$

По формуле (1.2) определяется касательное напряжение в круге

$$\tau(p) = \mu\alpha r'_p + (8(1+\nu)I)^{-1} [((3+2\nu)a^2 - (1-2\nu)r_p^2)E - 2(1+\nu)r_p r'_p] \circ Q \quad (4.3)$$

где $E = i_\alpha i_\alpha$ – единичный тензор на плоскости.

З а д а ч а 3. Пусть внешняя нагрузка имеет следующий вид: $T(\varphi) = \exp(in\varphi)$, $n \geq 1$. На основании известных свойств сингулярного оператора Гильберта имеем

$$f(\varphi_0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \exp(in\varphi) \operatorname{ctg} \frac{\varphi - \varphi_0}{2} d\varphi = i \exp(in\varphi_0)$$

Решение ИУ (4.2) имеет вид $\tau_s(\varphi_0) = f(\varphi_0)$ и касательное напряжение в круге равно

$$\tau(p) = \exp(in\varphi_p) r_p^{n-2} a^{1-n} (r_p + i r'_p)$$

Задачи 1 и 2 для кругового кольца. Пусть a_k – радиусы окружностей – контуров Γ_k ; $\tau_s | \Gamma_k = \tau_{s,k}$, $f | \Gamma_k = f_k$ ($k = 1, 2$). Для $p_0 \in \Gamma_k$ в полярной системе координат последовательно записываются следующие ИУ:

$$\tau_{s1}(\varphi_0) + \frac{(-1)^k}{2\pi} \int_0^{2\pi} \tau_{s1}(\varphi) d\varphi + \frac{a_{3k}}{\pi} \int_0^{2\pi} \frac{a_k - a_{3-k} \cos(\varphi - \varphi_0)}{r^2} \tau_{s,3-k}(\varphi) d\varphi = f_k(\varphi), \quad (4.4)$$

$$k = 1, 2$$

Правые части системы (4.4) имеют вид

$$f_k(p) = (k-1)H + F_k Q \circ e'_p, \quad e_p = \frac{r_p}{r_p}, \quad H = 2\mu\alpha a_2 \left(1 - \frac{a_1^2}{a_2^2}\right)$$

$$F_1 = -\frac{a_2^2 - a_1^2}{2(1+\nu)I}, \quad F_2 = \frac{1+2\nu}{4(1+\nu)I} \left(1 - \frac{a_1^4}{a_2^4}\right) a_2^2; \quad I = \frac{\pi}{4} (a_2^4 - a_1^4)$$

(I – момент инерции кругового кольца).

Разыскивая решение ИУ (4.4) в форме

$$\tau_{s,k}(\varphi_p) = C_k + A_k Q \circ e'_p + B_k Q \circ e_p, \quad k = 1, 2$$

получаем недоопределенную линейную систему уравнений для искомых постоянных

$$A_2 + \frac{a_1^2}{a_2^2} A_1 = F_2, \quad A_2 + A_1 = F_1, \quad B_2 + \frac{a_1^2}{a_2^2} B_1 = 0$$

$$B_2 + B_1 = 0, \quad C_2 + \frac{a_1}{a_2} C_1 = H \quad (4.5)$$

Условие однозначности перемещения (3.3) запишется в виде

$$2\pi a_1 C_1 = -2\mu\alpha a_1^2 \quad (4.6)$$

В результате решение системы (4.5), (4.6) таково:

$$C_1 = -\mu\alpha a_1, \quad C_2 = \mu\alpha a_2, \quad B_1 = B_2 = 0$$

$$A_k = (-1)^k (4(1+\nu)I)^{-1} ((1+2\nu)a_k^2 + (3+2\nu)a_{3-k}^2), \quad k = 1, 2$$

По формуле (1.2) после громоздких вычислений определяется касательное напряжение, записанное в бескоординатной форме, не обнаруженной в литературе. Оно отличается от решения (4.3) заменой a_2^2 на $a_1^2 + a_2^2 + a_1^2 a_2^2 r_p^{-2}$. В частном случае $Q = Q_1 i_1$ оно совпадает с известным [6], при $a_1 \rightarrow 0$ вырождается в решение (4.3).

5. ИУ для задачи об антиплоской деформации при заданном на границе перемещении. ИУ имеет вид, подобный (1.3),

$$\begin{aligned} \tau_n(p_0) - \frac{1}{\pi} \int_{\Gamma} \tau_n(p) \frac{\mathbf{n}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p = - \frac{1}{\pi} \int_{\Gamma} \tau_s(p) \frac{\mathbf{s}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} d\Gamma_p - \\ - \frac{1}{\pi} \int_G \left(\frac{\mathbf{n}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} \nabla \circ \boldsymbol{\tau} - \frac{\mathbf{s}_0 \circ \mathbf{r}}{r^2} \nabla' \circ \boldsymbol{\tau} \right) dG_p \end{aligned} \quad (5.1)$$

Касательная компонента вектора напряжений на Γ известна: $\tau_s = \mu s \cdot \nabla w|_{\Gamma}$. В случае односвязной области ИК (5.1) однозначно разрешимо, как и ИУ (1.3). Однако для многосвязной области оно решает m -параметрическое семейство краевых задач с заданными на границе перемещениями, так как в правой части фигурирует касательная производная w , не чувствительная к взаимным трансляциям контуров как твердых тел. Поэтому непосредственное практическое использование ИУ (5.1) в этом случае затруднено.

ЛИТЕРАТУРА

1. Мусхелишвили Н.И. Некоторые основные задачи математической теории упругости. М.: Наука, 1966. 707 с.
2. Михлин С.Г. Интегральные уравнения и их приложения к некоторым проблемам механики, математической физики и техники. М.; Л.: Гостехиздат, 1949. 380 с.
3. Михайлов С.Е. Решение задач об антиплоской деформации упругих тел с угловыми точками методом интегральных уравнений // ПММ. 1983. Т. 47. Вып. 6. С. 981–987.
4. Матехин Н.А., Морозов Н.Ф., Паукшто М.В. Некоторые прямые схемы метода потенциала // Докл. АН СССР. 1987. Т. 292. № 2. С. 296–298.
5. Смирнов В.И. Курс высшей математики. Т. 4. М.: Физматгиз, 1958. 812 с.
6. Лурье А.И. Теория упругости. М.: Наука, 1970. 939 с.
7. Работнов Ю.Н. Механика деформируемого твердого тела. М.: Наука, 1979. 744 с.
8. Мусхелишвили Н.И. Сингулярные интегральные уравнения. М.: Наука, 1968. 511 с.

Санкт-Петербург

Поступила в редакцию
19.X.2000