

### ВАРИАЦИОННЫЕ ЗАДАЧИ С МАЛЫМ ПАРАМЕТРОМ В ТЕОРИИ УПРУГОСТИ

Данная работа — это продолжение [1]. В ней рассмотрены еще один вариант задачи Синьорини и краевые задачи теории упругости для цилиндра с гофрированной быстроосциллирующей боковой поверхностью. Изученный здесь вариант задачи Синьорини, когда ограничение задано на боковой поверхности цилиндрической области, а напряжения равны нулю на плоскостях  $x_3 = \text{const}$ , представляет интерес ввиду ее некоэрцитивности. В настоящей работе в некоторой степени усилен один результат из [2]. При изучении тела с быстроосциллирующей боковой поверхностью принято, что граничные условия — это цилиндр, зажатый в жесткую обойму. Показано, что быстрая осцилляция границы приводит к тому, что в краевых условиях предельной задачи появляется множитель  $\Gamma$  — отношение длины невозмущенной части границы к длине возмущенной. При этом граничные условия на боковой поверхности должны быть достаточно специфичными. Подобного рода зависимость отсутствует, например, при нулевых смещениях на боковой поверхности.

1. Напомним постановку задачи из [1]. Рассматривается упругий трансверсально-изотропный цилиндр  $Q = \omega \times (-h/2, h/2)$ , где  $\omega$  — ограниченная область на плоскости с достаточно гладкой границей  $\gamma$ . Пусть  $E$  — модуль Юнга в плоскости изотропии материала  $x_3 = \text{const}$ ,  $E'$  — модуль Юнга в ортогональной плоскости. В качестве малого параметра  $\epsilon$  возьмем квадратный корень из отношения  $E/E'$ . В реальной физической ситуации параметр  $\epsilon$  мал для упругого цилиндра, армированного в направлении вертикальной оси семейством борных или углеродных волокон, осевой модуль Юнга которых значительно выше модуля Юнга в окружном направлении.

Разделим напряжения на модуль Юнга  $E$ , сохранив для безразмерных напряжений прежние обозначения, и по закону Гука выразим напряжения через деформации:

$$\begin{aligned}\sigma_{11} &= a_{11}e_{11} + a_{12}e_{22} + a_{13}e_{33}, \quad \sigma_{12} = 2(1 + \nu)^{-1}e_{12}, \\ \sigma_{22} &= a_{12}e_{11} + a_{11}e_{22} + a_{13}e_{33}, \quad \sigma_{13} = 2b\epsilon^{-2}e_{13}, \\ \sigma_{33} &= a_{13}(e_{11} + e_{22}) + a_{33}\epsilon^{-2}e_{33}, \quad \sigma_{23} = 2b\epsilon^{-2}e_{23}.\end{aligned}$$

Здесь

$$\begin{aligned}a_{11} &= (1 - \mu^2\epsilon^2)(1 + \nu)^{-1}a_0^{-1}; \quad a_{12} = (\nu + \mu^2\epsilon^2)(1 + \nu)^{-1}a_0^{-1}; \\ a_{13} &= \mu a_0^{-1}; \quad a_{33} = (1 - \nu)a_0^{-1}; \quad a_0 = 1 - \nu - 2\mu^2\epsilon^2; \\ e_{ij} &= 2^{-1}(u_{i,j} + u_{j,i})(i, j = 1, 2, 3, u_{i,j} = \partial u_i / \partial x_j)\end{aligned}$$

(по повторяющимся индексам суммирование от 1 до 3);  $b = E'/G'$  — отношение модуля Юнга  $E'$  к модулю сдвига  $G'$  в направлении, ортогональном плоскости изотропии;  $\nu$  — коэффициент Пуассона в плоскости изотропии;  $\mu$  — побочный коэффициент Пуассона;  $u_k (k = 1, 2, 3)$  — перемещения. Из положительности потенциальной энергии деформации следует, что  $0 < \nu < 1$ ,  $a > 0$ ,  $b > 0$ .

В [1] для системы уравнений теории упругости была изучена смешанная задача

$$\begin{aligned}-\sigma_{y,j} + f_i &= 0, \quad f_i \in L^2(Q), \quad i = 1, 2, 3, \\ \sigma_{i3}|_{x_3} &= \pm h/2 = 0, \quad u_i|_{\gamma \times (-h/2, h/2)} = 0\end{aligned}$$

и доказано, что ее решение слабо сходится в  $H^1$  к задаче растяжения — сжатия и изгиба изотропной пластины. В дальнейшем, чтобы учесть зависимость решения от параметра  $\epsilon$ , будем отмечать напряжения и перемещения сверху индексом  $\epsilon$ , обозначая при этом через  $\sigma_{ij}^\epsilon, u_i^\epsilon$  напряжения и перемещения в предельной задаче. Положим

$$a^\epsilon(u^\epsilon, v) = 2^{-1} \int_Q \sigma_{ij}^\epsilon(u^\epsilon) e_{ij}(v) dx.$$

2. Рассмотрим вариант задачи Синьорини с заданным ограничением на боковой поверхности цилиндра. Пусть в  $W = [H^1(Q)]^3$  задан замкнутый выпуклый конус  $K_1$ :

$$K_1 = \{u \in W; u_n \leq 0 \text{ на } S = \gamma \times (-h/2, h/2)\}.$$

Изучим асимптотическое поведение при  $\epsilon \rightarrow +0$  решения вариационного неравенства

$$(2.1) \quad a^\epsilon(u^\epsilon, v - u^\epsilon) \geq (f, v - u^\epsilon) \quad \forall v \in K_1.$$

Квадратичная форма  $a^\epsilon(u^\epsilon, u^\epsilon)$  некоэрцитивна на  $K_1$ . Для существования минимума функционала

$$J(u^\epsilon) = a^\epsilon(u^\epsilon, u^\epsilon) - F(u^\epsilon), \quad F(u^\epsilon) = \int_Q f_k u_k^\epsilon dx$$

на  $K_1$  по теореме 10.1 из [3] необходимо, чтобы выполнялось условие

$$(2.2) \quad F(\rho) \leq 0 \quad \forall \rho \in R', \quad R' = R \cap K_1$$

( $R$  — пространство жестких перемещений). Если условие (2.2) выполняется в сильном смысле, т.е. знак равенства имеет место тогда и только тогда, когда  $\rho \in R^*$  ( $R^*$  — подмножество  $R'$ , образованное двусторонними перемещениями, т.е. такими, что как  $\rho$ , так и  $-\rho$  совместимы с наложенными на тело связями), то  $J(u^\epsilon)$  имеет абсолютный минимум на  $K_1$ . Напомним необходимую в дальнейшем теорему 1.4 из [4].

**Теорема.** Пусть  $\|u\|'$  — полунорма на гильбертовом пространстве  $H$ ,

$$K = \{u \in H; \|u\|' = 0, \dim R < \infty\}.$$

Предположим, что

$$C_1 \|u\| \leq \|u\|' + \|P_R u\| \leq C_2 \|u\|$$

( $P_R$  — оператор ортогонального проектирования на  $R$ ). Пусть  $K$  — замкнутое выпуклое подмножество и  $\mathcal{F}$  — оператор штрафа. Предположим, что дифференциал  $\mathcal{F}$  положительно однороден, т.е.  $D\mathcal{P}(tu, h) = tD\mathcal{P}(u, h)$  для любого  $t > 0$ . Пусть  $f \in H, K \cap R \neq \{0\}$  и  $(f, h) > 0$  при  $h \in K \cap R, h \neq 0$ . Тогда справедливо неравенство

$$\|u\|^2 + \mathcal{P}(u) - (f, u) \geq C_1 \|u\| - C_2.$$

Рассмотрим вопрос о предельном переходе при  $\epsilon \rightarrow +0$  в неравенстве (2.1). Как и в § 2 из [1], свяжем с (2.1) задачу с штрафом:

$$(2.3) \quad a^\epsilon(u^{\epsilon\eta}, v) + \eta^{-1} \int_S |u_n^{\epsilon\eta}|^+ v_n dS = \int_Q f v dx.$$

Ее решение определено с точностью до поля жестких смещений:

$$\rho_1 = a + \gamma x_2 - \beta x_3, \quad \rho_2 = b - \gamma x_1 + \alpha x_3, \quad \rho_3 = c + \beta x_1 - \alpha x_2.$$

Для задачи (2.3) справедлива оценка

$$a^\epsilon(u^{\epsilon\eta}, u^{\epsilon\eta}) \geq C \|u^{\epsilon\eta}\|_W^2 - C_2.$$

Действительно, если положить

$$\mathcal{P}(u) = 2^{-1} \int_S (|u_n^{\epsilon\eta}|^+)^2 dS, \quad (f, u) = \int_Q f_k u_k dx,$$

$$\|u\|' = \left( \int_{\Omega} e_{ij}(u) e_{ij}(u) dx \right)^{1/2},$$

то приведенная выше теорема позволяет получить требуемую оценку, так как тогда сохраняются оценки (1.6) из [1]. Поэтому из последовательности  $u^{\varepsilon, \eta}$  можно выделить слабоходящуюся в  $W$  к элементу  $u^{0, \eta}$  подпоследовательность (для которой сохраним прежнее обозначение). Ввиду сильной компактности следов в  $L^2(S)$  член с штрафом сходится к выражению

$$h\eta^{-1} \int_{\gamma} [g_1^n n_1 + g_2^n n_2]^+ (\psi_1 n_1 + \psi_2 n_2) ds + \frac{h^3}{12} \frac{1}{\eta} \int_{\gamma} \left( \frac{\partial u_3^{0, \eta}}{\partial n} \right)^+ \frac{\partial v_3}{\partial n} ds.$$

Здесь  $ds$  — элемент длины дуги. Условия разрешимости исходной задачи (2.1) при этом трансформируются: на  $S$  имело место неравенство

$$\rho_k n_k|_S \leq 0,$$

откуда следует, что в формулах для жестких смещений  $\alpha = \beta = 0$  (ввиду произвола по  $x_3$ ), и тогда

$$\rho_1 = a + \gamma x_2, \rho_2 = b - \gamma x_1, \rho_3 = c.$$

Проинтегрировав по  $x_3$  в условии разрешимости

$$\int_{\Omega} (f_1 \rho_1 + f_2 \rho_2 + f_3 \rho_3) dx \leq 0,$$

получим, что для разрешимости предельной задачи необходимо

$$\int_{\omega} [\langle f_1 \rangle (a + \gamma x_2) + \langle f_2 \rangle (b - \gamma x_1) + c \langle f_3 \rangle] dx \leq 0,$$

и потому

$$\int_{\omega} [\langle f_1 \rangle (a + \gamma x_2) + \langle f_2 \rangle (b - \gamma x_1)] dx' \leq 0,$$

$$\int_{\omega} \langle f_3 \rangle dx' = 0, \quad dx' = dx_1 dx_2.$$

Предельный переход при  $\eta \rightarrow +0$  обосновывается известными способами [5]. При этом происходит расщепление исходного вариационного неравенства на два: первое имеет вид

$$(2.4) \quad d(g, g - \psi) \geq (\langle f \rangle, g - \psi) \quad \forall \psi \in K_2,$$

где  $K_2$  — замкнутый выпуклый конус в  $[H^1(\omega)]^2$ , выделяемый условием  $g_n|_{\gamma} \leq 0$ , соответствующий двумерной задаче Синьорини (необходимое условие ее разрешимости выполнено), и второе

$$(2.5) \quad b(u_3^{0,0}, v_3 - u_3^{0,0}) \geq (\langle f_3 \rangle, v_3 - u_3^{0,0}) \quad \forall v_3 \in K_3.$$

Здесь  $K_3$  — замкнутый выпуклый конус в  $H^2(\omega)$ , выделяемый условием  $\partial v_3 / \partial n|_{\gamma} \leq 0$ ;  $b(u, v)$ ,  $d(u, v)$  — билинейные симметричные формы, стоящие множителями при  $h$  и  $h^3$  в формуле (1.9) из [1]. В (2.4), (2.5)  $\langle f \rangle$  — среднее от  $f$  по толщине цилиндра.

Сформулируем окончательный результат.

**Теорема 2.1.** При  $\varepsilon \rightarrow +0$  функции  $u_1^{\varepsilon}$ ,  $u_2^{\varepsilon}$ , являющиеся решением вариационного неравенства (2.1), слабо сходятся к решению вариационного неравенства (2.4), а  $u_3^{\varepsilon}$  — к решению неравенства (2.5).

Отметим, что задача решения неравенства (2.5) изучалась в [2], где доказана его разрешимость в более сильных предположениях:

$$\int_{\omega} \langle f_3 \rangle x_k dx' = 0, \quad k = 1, 2, \quad \int_{\omega} \langle f_3 \rangle dx' = 0$$

( $\omega$  — ограниченное выпуклое множество с регулярной границей). Уменьшение числа условий разрешимости связано с тем, что функция  $u_3^0$  определена с точностью до константы. Из теоремы 2.1 вытекает, что выпуклость области также не является необходимой.

3. Рассмотрим еще один вариант граничных условий на боковой поверхности цилиндра. Пусть на  $S$

$$(3.1) \quad \sigma_t = 0, \sigma_n + ku_n = 0, k > 0.$$

Механическая интерпретация граничных условий (3.1) [5] следующая: касательное напряжение обращается в нуль, тогда как нормальные силы являются силами упругой инерции и пропорциональны абсолютной величине нормального перемещения. Пусть  $V_1$  — гильбертово пространство:

$$V_1 = \{v \in W; v_3|_S = 0, v_t|_S = 0\}, \\ v_n = v_1 n_1 + v_2 n_2, v_t = -v_1 n_1 + v_2 n_2.$$

Положим

$$a_2^e(u, v) = a^e(u^e, v) + k \int_S u_n^e v_n^e dS.$$

Вариационная постановка задачи состоит в определении функции  $u^e \in W$ , удовлетворяющей интегральному тождеству

$$a_2^e(u^e, v) = (f, v) \quad \forall v \in V_1.$$

Аналогично теореме 4.2 из [2] можно доказать, что существует постоянная  $\alpha > 0$  такая, что

$$a_2^e(u^e, u^e) \geq \alpha \|u^e\|_W^2.$$

Поэтому данная задача имеет единственное решение, и для нее справедливы оценки (1.6) из [1]. Переходя к пределу при  $\epsilon \rightarrow 0$  в члене

$$k \int_S u_n^e v_n^e dS,$$

после интегрирования по  $x_3$  получим выражение

$$(3.2) \quad kh \int_\gamma g_n \psi_n ds + \frac{kn^3}{12} \int_\gamma \frac{\partial u_3^0}{\partial n} \frac{\partial v_3}{\partial n} ds.$$

Положим

$$n_{11} = \epsilon_{11}(g) + \nu \epsilon_{22}(g), n_{22} = \nu \epsilon_{11}(g) + \epsilon_{22}(g), n_{12} = 2(1 - \nu) \epsilon_{12}(g),$$

$$M_1 = (1 - \nu) \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_1 \partial x_2} n_1 + \left( \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_2^2} + \nu \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_1^2} \right) n_2,$$

$$M_2 = -(1 - \nu) \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_1 \partial x_2} n_2 - \left( \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_2^2} + \nu \frac{\partial^2 u_3^0}{\partial x_1^2} \right) n_1,$$

$$M_t = -M_1 n_2 + M_2 n_1.$$

Так как  $u_3^0 \in H_0^1(\omega)$ , формулу Грина для  $u_3^0$  можно записать в виде

$$b(u_3^0, v) = (\langle f_3 \rangle, v) - \left( M_t, \frac{\partial v_3}{\partial n} \right) \gamma.$$

Из (3.2) следует, что  $g_1, g_2$  решают задачу: определить  $g_1, g_2 \in H^1(\omega)$  из интегрального тождества

$$(3.3) \quad d(u, \psi) + kh \int_\gamma g_n \psi_n d\gamma = (\langle f_i \rangle, \psi_i) \quad \forall \psi \in V_1^0,$$

$$V_1^0 = \{v \in [H^1(\omega)]^2, v_\tau = -v_1 n_2 + v_2 n_1|_\gamma = 0\}.$$

При этом  $u_3^0$  — это решение задачи

$$(3.4) \quad b(u_3^0, v_3) + k \frac{h^3}{12} \int_\gamma \frac{\partial u_3^0}{\partial n} \frac{\partial v_3}{\partial n} d\gamma = (\langle f_3 \rangle, v_3)$$

$$\forall v_3 \in H_0^1(\omega) \cap H^2(\omega), M_\tau - k \partial u_3^0 / \partial n|_\gamma = 0.$$

Решения задач (3.2), (3.3) единственны.

**Теорема 3.1.** При  $\epsilon \rightarrow +0$   $u_1^\epsilon, u_2^\epsilon$  слабо сходятся в  $W$  к решению задачи (3.3), а  $u_3^\epsilon$  — к решению задачи (3.4).

4. Изучим задачу, аналогичную рассматриваемой в п. 3, в предположении, что боковая поверхность области гофрирована. Подобная задача с быстроосциллирующей границей рассматривалась в [2] для уравнения Лапласа. Отметим, что краевые задачи теории упругости для трансверсально-изотропного тела с гофрированной боковой поверхностью изучались в [6] методом регулярного возмущения границы, отличного от применяемого в данной работе.

Пусть  $Q_\epsilon = \omega_\epsilon \times (-h/2, h/2)$ ,  $\omega_0$  — ограниченная область на плоскости с гладкой границей  $\partial\omega_0$  и единичной внешней нормалью  $N$ . Обозначим через  $s$  криволинейную абсциссу кривой  $\partial\omega_0$ . В окрестности  $\partial\omega_0$   $s, N$  — криволинейные координаты на плоскости. В прямоугольных координатах  $y_1, y_2$  рассмотрим гладкую периодическую функцию  $y_2 = F(y_1)$  с периодом 1. Определим границу  $\partial\omega_\epsilon$  области  $\omega_\epsilon$  уравнением  $N = \epsilon \times F(s/\epsilon)$  ( $\epsilon$  — малый положительный параметр). Предполагается, что малый параметр осцилляции границы совпадает с малым параметром анизотропии. Это непринципально и принимается только для упрощения записи.

Рассмотрим ситуацию, когда отсутствует сингулярное возмущение в системе уравнений теории упругости ( $\epsilon = 1$  в обобщенном законе Гука). Положим, как в п. 3,

$$V_1 = \{v \in W; v_3|_{S_\epsilon} = 0, v_\tau|_{S_\epsilon} = 0, S_\epsilon = \partial\omega_\epsilon \times (-h/2, h/2)\}.$$

Вектор-функция  $u^\epsilon$  определяется из интегрального тождества

$$(4.1) \quad a^\epsilon(u^\epsilon, v) + k \int_{S_\epsilon} u_n^\epsilon v_n dS_\epsilon = (f, v) \quad \forall v \in V_1.$$

Как в [2], определим коэффициент «волнистости»  $\Gamma$  как отношение длины  $\partial\omega_\epsilon$  к длине  $\partial\omega_0$ .

**Теорема 4.1.** Решение задачи (4.1) слабо сходится в  $[H^1(Q_0)]^3$  к решению задачи

$$a(u^0, v) + k\Gamma \int_{S_0} u_n^0 v_n dS_0 = (f, v) \quad \forall v \in V_1,$$

$$S_0 = \partial\omega_0 \times (-h/2, h/2).$$

Доказательство этой теоремы аналогично доказательству теоремы 8.1 из [2] и здесь опускается.

Рассмотрим теперь ситуацию, когда в системе уравнений присутствует сингулярное возмущение. Тогда член

$$k \int_{S_\epsilon} u_n^\epsilon v_n dS_\epsilon$$

в формуле (4.1) по лемме 8.1 из [2] сходится к

$$kh\Gamma \int_\gamma g_n \psi_n d\gamma_0 + k\Gamma \frac{h^3}{12} \int_\gamma \frac{\partial u_3^0}{\partial n} \frac{\partial v_3}{\partial n} d\gamma_0$$

и предельные задачи для определения  $u_3^0, g_1, g_2$  имеют вид (3.2), (3.3), где перед интегралом по  $\gamma$  следует ввести множитель  $\Gamma$ .

**Теорема 4.2.** *Решение задачи (4.1) при наличии в системе уравнений сингулярного возмущения в пределе при  $\epsilon \rightarrow +0$  расщепляется на решения задач:*

$$(4.2) \quad d(g, \psi) + kh\Gamma \int_{\gamma} g_i \psi_n d\gamma = (\langle f_i, \psi_i \rangle) \quad \forall \psi \in V_1^0,$$

$$V_1^0 = \{v \in [H^1(\omega)]^2, v_i = -v_1 n_2 + v_2 n_1|_{\gamma} = 0\};$$

$$(4.3) \quad b(u_3^0, v_3) + k \frac{h^3}{12} \Gamma \int_{\gamma} \frac{\partial u_3^0}{\partial n} \frac{\partial v_3}{\partial n} d\gamma = (\langle f_3, v_3 \rangle)$$

$$\forall v_3 \in H_0^1(\omega) \cap H^2(\omega), M_i - k\Gamma \frac{\partial u_3^0}{\partial n}|_{\gamma} = 0.$$

Сделаем ряд замечаний по поводу полученных выше результатов. Из формул (4.2) и (4.3) следует, что граничные условия исходной задачи при переходе к пределу трансформируются. Краевые условия предельной задачи содержат множитель  $\Gamma$ . Это связано с тем, что граничные условия исходной задачи — цилиндр, зажатый в жесткую обойму. При деформировании граница распрямляется, что и приводит к изменению граничных условий. Подобного рода изменение граничных условий невозможно, например, при задании перемещений на боковой поверхности.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Боган Ю.А. Некоторые вариационные задачи с малым параметром в теории упругости // Прикладная математика и механика. — 1985. — Т. 49, вып. 4. — С. 604—607.
2. Санчес-Паленсия Э. Неоднородные среды и теория колебаний. — М.: Мир, 1983.
3. Фикера Г. Теоремы существования в теории упругости. — М.: Мир, 1974.
4. Necas J., Hlavacek I. Mathematical theory of elastic and elasto-plastic bodies: an introduction. — Amsterdam a.o.: Elsevier, 1981.
5. Дюво Г., Лионс Ж.-Л. Неравенства в механике и физике. — М.: Мир, 1980.
6. Гузь А.Н., Немиш Ю.Н. Методы возмущений в пространственных задачах теории упругости. — Киев: Вища шк., 1982.

г. Новосибирск

Поступила 14/XII 1993 г.,  
в окончательном варианте — 16/II 1994 г.