

ПОЛЯРИЗАЦИЯ И СКОРОСТИ УПРУГИХ ВОЛН В СРЕДАХ СО СТРЕСС-ИНДУЦИРОВАННОЙ АНИЗОТРОПИЕЙ

Среди экспериментальных методов исследования напряженного состояния природных и искусственных материалов все большее внимание [1—17] начинает уделяться группе методов, основанных на сейсмо- или акустоупругом эффекте. Первые попытки сформулировать общую строгую теорию распространения акустических волн в упругой среде под давлением сделаны в 40-е годы [1, 2]. В [3] были получены выражения для скоростей P - и S -волн, распространяющихся в деформируемом изотропном теле вдоль и поперек одноосной нагрузки. При этом даже для малых величин предварительных напряжений оказалось необходимым учитывать упругие модули не только 2-го, но и 3-го порядка [4]. Нелинейную теорию упругости [4] для конечных деформаций берут за основу и другие исследователи [5—17], анализирующие влияние статических напряжений на скорости упругих волн.

Однако, несмотря на большое количество публикаций, использование поляризационно-кинематических характеристик упругих волн для оценки напряжений до сих пор находится в начальной стадии. В данной работе на основе метода возмущений [18, 19] получены приближенные аналитические выражения для индикатрис фазовых скоростей и векторов поляризации квазипродольных и квазипоперечных волн, распространяющихся в средах со стресс-индуцированной анизотропией. Стресс-индуцированная анизотропия понимается здесь в узком смысле как способность упругих изотропных материалов приобретать при деформировании анизотропию акустических свойств, т.е. предполагается, что при нулевых деформациях анизотропией, обусловленной структурно-вещественным составом, можно пренебречь.

Полученные приближенные уравнения необходимы при оценке параметров сложнонапряженного состояния и упругих модулей третьего порядка. Возможность их использования оценивается путем сопоставления результатов расчета по точным и приближенным формулам.

1. Пьезоакустический тензор и пьезоакустические постоянные. Фазовые скорости v и векторы поляризации $a = (a_i)$ qP - и qS -волн находят, как известно [11], путем определения собственных значений и собственных векторов акустического тензора L_{ij} :

$$(1.1) \quad L_{ij} a_j - v^2 a_i = 0, \quad L_{ij} = \hat{c}_{ij,kl} n_j n_k$$

(n — орт нормали к фронту волны). В нагруженной среде упругие постоянные $\hat{c}_{ij,kl}$ имеют смысл эффективных упругих постоянных, которые связаны с тензором напряжений t_{jk} и с тензором пьезоакустических модулей $c_{mn,pq}$ известными соотношениями [11]

$$(1.2) \quad \hat{c}_{ij,kl} = S_{ij,kl} + \delta_{ij} t_{kl}, \quad t_{jk} = c_{mn,pq} \varepsilon_{mn} \frac{\partial x_j}{\partial \xi_m} \frac{\partial x_k}{\partial \xi_p},$$

$$S_{ij,kl} = c_{mn,pq} \frac{\partial x_i}{\partial \xi_m} \frac{\partial x_j}{\partial \xi_n} \frac{\partial x_k}{\partial \xi_p} \frac{\partial x_l}{\partial \xi_q}, \quad \varepsilon_{mn} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial x_p}{\partial \xi_m} \frac{\partial x_p}{\partial \xi_n} - \delta_{mn} \right),$$

где x_k — лагранжевы координаты среды, подверженной сложнонапряженному состоянию; ξ_k — лагранжевы координаты среды без напряжений; ε_{mn} — компоненты тензора деформаций; δ_{ik} — символ Кронекера. Здесь и далее величины упругих постоянных $\hat{c}_{ij,kl}$, $S_{ij,kl}$, $c_{mn,pq}$ и напряжений t_{jk} нормируются значением объемной плотности.

В дальнейшем, чтобы различать влияние сложнонапряженного состояния t_{jk} от гидростатического давления ($\sigma \delta_{jk}$), будем представлять все тензоры

в виде суммы двух тензоров, один из которых зависит от шаровой части $(\varepsilon/3)\delta_{jk}$, а другой — от девятиатора тензора деформаций e_{jk} :

$$(1.3) \quad \varepsilon_{jk} = (\varepsilon/3)\delta_{jk} + e_{jk}, \quad e = e_{11} + e_{22} + e_{33} = 0, \\ t_{jk} = \sigma_{jk}(\varepsilon) + \tau_{jk}(e_{jk}).$$

Исходя из данного Мурнаганом [4] представления в виде кубической формы упругого потенциала Σ изотропной среды:

$$(1.4) \quad \Sigma = -p_0\varepsilon + \frac{\lambda + 2\mu}{2}\varepsilon^2 - 2\mu d + \frac{l + 2m}{3}\varepsilon^3 - 2m\varepsilon d + nD,$$

где p_0 — начальное гидростатическое давление, соответствующее нулевым деформациям; λ, μ — константы Ламэ; l, m, n — константы Мурнагана, отвечающие за существенно нелинейный характер зависимости напряжений от деформаций; ε, d, D — три инварианта тензора деформаций:

$$(1.5) \quad \varepsilon = Sp(\varepsilon_{jk}) = \varepsilon_{11} + \varepsilon_{22} + \varepsilon_{33}, \\ d = \left(\varepsilon^2 - \sum_{jk=1}^3 \varepsilon_{jk}^2\right) = \varepsilon_{11}\varepsilon_{22} + \varepsilon_{22}\varepsilon_{33} + \varepsilon_{33}\varepsilon_{11} - \varepsilon_{12}^2 - \varepsilon_{13}^2 - \varepsilon_{23}^2, \\ D = \det(\varepsilon_{jk}) = \varepsilon_{11}\varepsilon_{22}\varepsilon_{33} + 2\varepsilon_{12}\varepsilon_{13}\varepsilon_{23} - \varepsilon_{11}\varepsilon_{23}^2 - \varepsilon_{22}\varepsilon_{13}^2 - \varepsilon_{33}\varepsilon_{12}^2,$$

для пьезоакустических модулей $c_{mn,pq}$ с учетом (1.2)—(1.5) можно получить следующее выражение:

$$(1.6) \quad c_{mn,pq} = \frac{\partial^2 \Sigma}{\partial \varepsilon_{mn} \partial \varepsilon_{pq}} = \Lambda_{mn,pq} + M_{mn,pq}(\varepsilon_{jk}), \\ \Lambda_{mn,pq} = \lambda \delta_{mn} \delta_{pq} + \mu (\delta_{mp} \delta_{nq} + \delta_{mq} \delta_{np}), \\ M_{mn,pq}(\varepsilon_{jk}) = 2(l - m/3 + n/6)\varepsilon \delta_{mn} \delta_{pq} + (m - n/6)\varepsilon (\delta_{mp} \delta_{nq} + \delta_{mq} \delta_{np}) + \\ + (2m - n)(\delta_{mn} e_{pq} + \delta_{pq} e_{mn}) + \\ + (n/2)(\delta_{mp} e_{nq} + \delta_{nq} e_{mp} + \delta_{mq} e_{np} + \delta_{np} e_{mq}).$$

Далее будем предполагать, что предварительно напряженное состояние с достаточной степенью точности описывается только линейными членами тензора деформаций; тогда после подстановки (1.6) в (1.2) тензор напряжений t_{jk} и тензор S_{ijkl} запишем в виде

$$(1.7) \quad t_{jk} = \Lambda_{jk,mm} \varepsilon_{mn}; \quad S_{ij,kl} = S_{ij,kl}^0 + S_{ij,kl}^e, \\ S_{ij,kl}^0 = [\lambda + 2(2\lambda/3 + l - m/3 + n/6)\varepsilon] \delta_{ij} \delta_{kl} + \\ + [\mu + (4\mu/3 + m - n/6)\varepsilon] (\delta_{ik} \delta_{jl} + \delta_{il} \delta_{jk}), \\ S_{ij,kl}^e = (2\lambda + 2m - n)(\delta_{ij} e_{kl} + \delta_{kl} e_{ij}) + \\ + (2\mu + n/2)(\delta_{ik} e_{jl} + \delta_{jl} e_{ik} + \delta_{il} e_{jk} + \delta_{jk} e_{il}).$$

Подставляя (1.7) в (1.1), для пьезоакустического тензора L_u имеем

$$(1.8) \quad L_u = L_u^0 + L_u^e, \\ L_u^0 = [\mu + (\lambda + 2\mu + m - n/6)\varepsilon] \delta_{ii} + \\ + [\lambda + \mu + (4\lambda + 4\mu + 6l + m + n/2)\varepsilon/3] n_i n_i, \\ L_u^e = (2\mu + n/2)e_{ii} + (4\mu + n/2)\delta_{ii}(e_{jk} n_j n_k) + \\ + 2(\lambda + \mu + m - n/4)(n_i n_k e_{kl} + e_{ik} n_k n_i).$$

Заметим, что первое слагаемое описывает изменение акустического тензора от деформации объема, а второе обуславливает появление акустической анизотропии при деформации формы. На основе закона Гука (1.7) дилатация ε и девiator деформации связаны с тензором напряжения простыми соотношениями

Материал	λ	μ	$\rho_0, \tau/\text{см}^3$	α_p	α_s	β_p	β_s
	ГПа						
Гранит (сухой) [15]	21,16	18,38	2,65	-3546	-1219	-706,5	-42,34
Гранит (влажный) [16]	29,7	25,3	2,66	-1330	-267,6	-656,7	-123,0
Полистерол [3]	2,89	1,38	1,06	-34,64	-4,47	-9,65	-0,41
Стеклопирекс [3]	13,5	27,5	—	25,81	8,52	12,67	2,41
Армко-железо [3]	110	82	—	-28,05	-17,11	-17,44	2,18
Железо [6]	113	81	—	-14,49	-4,16	-10,85	-1,80
Медь [6]	105	47	—	-15,91	-3,27	-16,40	-3,65
Сталь [17]	115,8	79,8	—	-14,03	-4,06	-7,71	-0,62
Водонефтяная эмульсия [20]	1,56	0	—	-1556	0	0	0

$$(1.9) \quad t_{jk} = \sigma \delta_{jk} + \tau_{jk}, \quad \sigma = (\lambda + 2/3\mu)\epsilon, \quad \tau_{jk} = 2\mu e_{jk}.$$

Подставляя (1.9) в (1.8) для пьезоакустического тензора L_{ij} получим

$$(1.10) \quad L_{ij}^0 = [\mu + \alpha_s \sigma] \delta_{ij} + [\lambda + \mu + (\alpha_p - \alpha_s) \sigma] n_i n_j, \\ L_{ij}^c = 2\beta_s \tau_{ij} + (1 + 2\beta_s) \delta_{ij} (\tau_{jk} n_j n_k) + \\ + (\beta_p - 1 - 4\beta_s) (n_i n_k \tau_{kl} + \tau_{ik} n_k n_l) / 2,$$

где $\alpha_p, \alpha_s, \beta_p, \beta_s$ — пьезоакустические константы:

$$(1.11) \quad \alpha_p = (7\lambda + 10\mu + 6l + 4m) / (3\lambda + 2\mu), \\ \beta_p = (2\lambda + 5\mu + 2m) / \mu, \\ \alpha_s = (3\lambda + 6\mu + 3m - n/2) / (3\lambda + 2\mu), \\ \beta_s = (4\mu + n) / (8\mu).$$

Заметим, что $\beta_p = 2[\alpha_s(3\lambda + 2\mu)/\mu + 4\beta_s - 1/2]/3$. В таблице для некоторых материалов приведены значения пьезоакустических констант (1.11), рассчитанные по данным экспериментального изучения скоростей упругих волн при всестороннем и одноосном нагружении [3, 6, 15—17, 20].

2. Скорости и векторы поляризации qP - и qS -волн при трехосном нагружении. В этом случае фазовые скорости и векторы поляризации qP - и qS -волн весьма сложным образом зависят от дивергента тензора деформаций. Если предположить, что деформация формы по сравнению с общей деформацией объема является эффектом более высокого порядка (т.е. $\epsilon \gg e_{jk}$ и $L_{ij}^0 \gg L_{ij}^c$), то для получения приближенных аналитических выражений фазовых скоростей и векторов поляризации qP - (v_3, a_{i3}) и qS -волн (v_1, a_{i1}), (v_2, a_{i2}) можно использовать линейное приближение метода возмущений [18, 19]:

$$(2.1) \quad v_3^2 = D_{33}, \quad v_{1,2}^2 = (D_{11} + D_{22} \pm \sqrt{(D_{22} - D_{11})^2 + 4(D_{12})^2}) / 2;$$

$$(2.2) \quad a_{i3} = b_{i3} + \Delta(b_{i2} \sin \Gamma + b_{i1} \cos \Gamma), \\ a_{i2} = -\Delta \sin(\Gamma - \gamma) b_{i3} + \{b_{i2} \cos(\hat{\Gamma} - \gamma) + b_{i1} \sin(\hat{\Gamma} - \gamma)\} / \cos \hat{\Gamma}, \\ a_{i1} = -\Delta \cos(\Gamma - \gamma) b_{i3} + \{-b_{i2} \sin(\hat{\Gamma} - \gamma) + b_{i1} \cos(\hat{\Gamma} - \gamma)\} / \cos \hat{\Gamma};$$

$$(2.3) \quad \text{tg } \Gamma = D_{23} / D_{13}, \quad \Delta = \sqrt{D_{23}^2 + D_{13}^2} / (v_p^2 - v_s^2), \\ \text{tg } 2\gamma = 2D_{12} / (D_{11} - D_{22}), \quad \text{tg } \hat{\Gamma} = -\Delta^2 \sin 2(\Gamma - \gamma) / (2\Omega), \\ \Omega = \sqrt{(D_{22} - D_{11})^2 + 4(D_{12})^2} / (v_p^2 - v_s^2);$$

$$(2.4) \quad D_{nr} = \sum_{i,k=1}^3 b_{in} L_{ik} b_{kr} = \sum_{i,j,k,l=1}^3 c_{ij,kl} b_{in} n_j n_l b_{kr}.$$

Здесь $\hat{v}_S^2 = \mu + \alpha_S \sigma$, $\hat{v}_P^2 = \lambda + 2\mu + \alpha_P \sigma$ — собственные значения; b_1, b_2, b_3 — собственные векторы пьезоакустического тензора L_{ij}^0 (фазовые скорости и векторы поляризации SV-, SH-, P-волн в изотропной среде):

$$(2.5) \quad \begin{aligned} b_{1i} &= (\cos \varphi \cos \theta, \sin \varphi \cos \theta, -\sin \theta), \\ b_{2i} &= (-\sin \varphi, \cos \varphi, 0), \\ b_{3i} &= n_i = (\cos \varphi \sin \theta, \sin \varphi \sin \theta, \cos \theta). \end{aligned}$$

Для получения приближенных аналитических выражений времен пробега qP- и qS-волн в однородной среде также можно использовать метод возмущений [18, 19]:

$$(2.6) \quad t_r(l) = \sqrt{l_x^2 + l_y^2 + l_z^2} / v_r(\varphi, \theta), \quad \text{tg } \varphi = l_y / l_x, \quad \text{tg } \theta = \sqrt{l_x^2 + l_y^2} / l_z$$

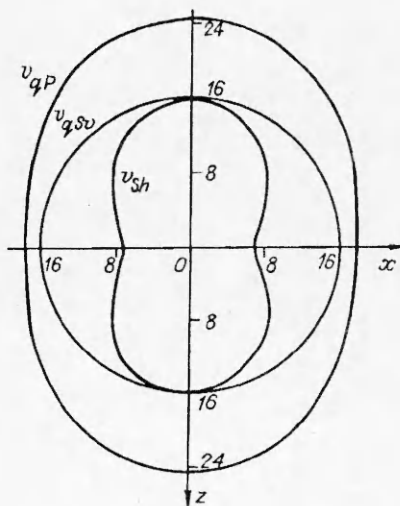
($l = (l_x, l_y, l_z)$ — вектор, соединяющий источник и приемник). Подставляя (2.5) в (2.4), для элементов матрицы D_{ir} получим

$$(2.7) \quad \begin{aligned} D_{11} &= \hat{v}_S^2 + 2\beta_S T_{11} + (1 + 2\beta_S) T_{33}, \quad D_{12} = 2\beta_S T_{12}, \\ D_{22} &= \hat{v}_S^2 + 2\beta_S T_{22} + (1 + 2\beta_S) T_{33}, \quad D_{23} = ((\beta_P - 1)/2) T_{23}, \\ D_{33} &= \hat{v}_P^2 + \beta_P T_{33}, \quad D_{13} = ((\beta_P - 1)/2) T_{13}, \quad T_{nr} = \sum_{i,k=1}^3 b_{in} \tau_{ik} b_{kr}. \end{aligned}$$

Таким образом, на основе (2.1) — (2.3), (2.7) приближенные выражения для фазовых скоростей и векторов поляризации можно выписать в виде

$$(2.8) \quad \begin{aligned} v_3^2(\mathbf{n} | \tau_{ik}) &= \hat{v}_P^2 + \beta_P \sigma_{nn}, \quad \sigma_{nn} = T_{33}, \quad v_{1,2}^2(\mathbf{n} | \tau_{ij}) = \\ &= \hat{v}_S^2 + \sigma_{nn} - \beta_S \sigma_{n_k n_k}, \quad \sigma_{n_k n_k} = (T_{11} + T_{22} \pm \sqrt{(T_{11} - T_{22})^2 + 4T_{12}^2}), \\ \text{tg } \Gamma &= T_{23} / T_{13}, \quad \text{tg } 2\gamma = 2T_{12} / (T_{11} - T_{22}), \\ \Delta &= [(\beta_P - 1) / (\hat{v}_P^2 - \hat{v}_S^2)] \eta / 2, \quad \eta = \sqrt{T_{13}^2 + T_{23}^2}, \\ \text{tg } \hat{\Gamma} &= -\Delta^2 \sin 2(\gamma - \Gamma) / (2\Omega), \\ \Omega &= [2\beta_S / (\hat{v}_P^2 - \hat{v}_S^2)] \rho, \quad \rho = \sqrt{(T_{11} - T_{22})^2 + 4T_{12}^2}, \end{aligned}$$

где $v_3(\mathbf{n})$ и $v_{1,2}(\mathbf{n})$ — индикатрисы скоростей qP- и qS-волн в нагруженной среде; v_P и v_S — скорости P- и S-волн, зависящие от величины гидростатического давления; σ_{nn} — нормальное девиаторное напряжение, действующее на площадку, перпендикулярную направлению распространения \mathbf{n} ; $\sigma_{n_1 n_1}$ и $\sigma_{n_2 n_2}$ — максимальное и минимальное нормальные девиаторные напряжения, действующие на площадках с нормальными, перпендикулярными к направлению распространения \mathbf{n} ; η — касательное девиаторное напряжение, действующее на площадку, перпендикулярную направлению распространения \mathbf{n} ; Γ — азимут касательного напряжения; ρ — максимальное касательное девиаторное напряжение, действующее на площадках с нормальными, перпендикулярными к направлению распространения \mathbf{n} ; γ — азимут этого касательного напряжения. Заметим, что если $\Omega = 0$, то $\gamma = \Gamma$ и $\hat{\Gamma} = 0$. При известных λ, μ по скорости продольных волн возможно определение только двух упругих модулей третьего порядка: l и m , по данным поперечных волн — тоже двух: n и p .



Р и с. 1

На основе полученного выражения для пьезоакустического тензора (1.10) рассчитаны величины фазовых скоростей квазипродольных и квазипоперечных волн (рис. 1) в образце гранита с параметрами $v_p = 5,5$ км/с, $v_s = 3,1$ км/с, $\rho_0 = 2,66$ г/см³, $\alpha_p = -1330$, $\alpha_s = -268$, $\beta_p = -657$, $\beta_s = -123$ при двуслойной нагрузке (осевое давление $\sigma_0 = 40$ МПа, боковое $\sigma_1 = 20$ МПа), а на

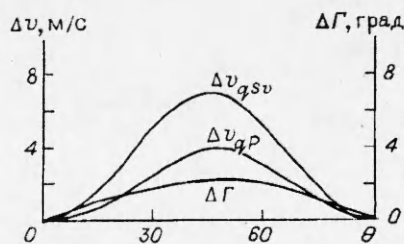


Рис. 2

рис. 2 представлены погрешности расчета скоростей по приближенным формулам (2.8) и отклонения вектора поляризации qP -волны от направления распространения. Отсюда можно заключить, что при двуслойной нагрузке приближенное выражение (2.8) для qSh -волны совпадает с точным (qSh -волна является чисто поперечной Sh -волной), для qP - и qSv -волн приближенные выражения совпадают с точными в направлениях главных осей нагружения, так как в этих направлениях распространяются чисто продольные и чисто поперечные волны; максимальные погрешности при вычислениях по приближенным формулам возникают на направлениях, составляющих 45° с направлением главных осей нагружения. Однако абсолютные значения таких погрешностей (рис. 2) даже при достаточно сильном отклонении напряженного состояния от всестороннего сжатия ($\sigma_0 = 40$ МПа, $\sigma_1 = 20$ МПа) не превосходят 4 м/с для qP - и 7 м/с для qSv -волн. Отсюда можно сделать вывод о достаточно высокой точности полученного приближения.

Для оценки интенсивности девиаторных напряжений τ_{ij} относительно нормального напряжения τ_{33} , действующего на горизонтальную площадку, по данным изучения скоростей (2.8) можно использовать формулу

$$\tau_{ij} = \tau_{33} \frac{3W_{ij} - \delta_{ij}(W_{11} + W_{22} + W_{33})}{2W_{33} - W_{11} - W_{22}},$$

где W_{ij} — параметры эллиптической аппроксимации, индикатрис скоростей qP -волн v_3 или средних скоростей qS -волн $(v_1 + v_2)/2$. Оценку абсолютных значений напряжений можно найти путем дополнительных измерений нормального напряжения τ_{33} или пьезоакустической константы β .

Таким образом, полученные в данной работе соотношения могут служить теоретической основой для развития сейсмоакустических методов исследования сложноподвиженного состояния упругих материалов.

ЛИТЕРАТУРА

1. Biot M.A. The influence of initial stress on elastic waves // J.Appl.Phys. — 1940. — V. 11. — P. 522—530.
2. Birch F. Finite elastic strain of cubic crystals // Phys. Rev. — 1947. — V. 71. — P. 809—824.
3. Hughes D.S., Kelly J.L. Second-order elastic deformation of solids // Phys. Rev. — 1953. — V. 92, N 5. — P. 1145—1149.
4. Murnaghan F.D. Finite deformation of an elastic solids. — N.Y.: J.Wiley, 1951.
5. Seeger A., Mann E. Anwendung der nichtlinearen Elastizitätstheorie auf Fehlstellen in Kristallen // Z.Naturforsch. — 1959. — Bd 14a. — S. 154—164.
6. Seeger A., Buck O. Die Ermittlung der elastischen Konstanten horer Ordnung // Z. Naturforsch. — 1960. — Bd 15a. — S. 1056—1067.
7. Truesdel C., Noll W. Non-linear field theories of mechanics // Encyclopedia of Physics-Handbuch der Physik // Ed. by S. Flugge. — Berlin: Springer, 1965. — V. 111/3.
8. Tokuoka T., Iwashimizu Yn. Acoustical birefringence of ultrasonic waves in deformed isotropic elastic materials // Int. J. Solids Structures. — 1968. — V. 4. — P. 383—389.
9. Костров Б.В., Никитин Л.В. Влияние предварительно напряженного состояния на распространение плоских сейсмических волн // Изв. АН СССР. Физика Земли. — 1968. — Т. 9. — С. 30—38.
10. Nicifin L.V., Chesnocov E.M. Wave propagation in elastic media with stress-induced anisotropy // Geophys. J. Astron. Soc. — 1984. — V. 76, N 1. — P. 129—133.

11. Петрашень Г.И. Распространение волн в анизотропных упругих средах. — Л.: Наука, 1980.
12. Tolstoy I. On elastic waves in prestressed solids // J. Geophys. Res. — 1982. — V. 87, N B8. — P. 6823—6827.
13. Engelhard L. Stress-induced anisotropy in elastic media // Geophys. Trans. — 1988. — N 1. — P. 59—81.
14. Norris A.N. Propagation of plane waves in pre-stressed medium // J. Acoust. Soc. Amer. — 1983. — V. 74, N 5. — P. 1642—1643.
15. Aggson J.R. The potential application of ultrasonic spectroscopy to underground site characterization. — San Francisco, 1978. — (Prepr. 48th Annual meeting of the SEG, 1978).
16. Egle D.M., Bray D.E. Measurement of acoustoelastic and third order elastic constants for rail steel // J. Acoust. Soc. Amer. — 1976. — V. 60, N 3. — P. 741—744.
17. Nur A., Simmons G. Stress-induced velocity anisotropy in rock: an experimental study // J. Geophys. Res. — 1969. — V. 74, N 27. — P. 6667—6674.
18. Backus G.E. Possible forms seismic anisotropy of the uppermost mantle under oceans // J. Geophys. Res. — 1965. — V. 70. — P. 3429—3439.
19. Глебов А.Ф. Поляризация квазипродольных и квазипоперечных волн в анизотропных средах // Геология и геофизика. — 1994. — № 2.
20. Беляков В.Л. Автоматический контроль параметров нефтяных эмульсий: Справочное пособие. — М.: Недра, 1992.

г. Новосибирск

Поступила 12/V 1993 г.

УДК 621.762

А.Л. Максименко, Е.А. Олевский

НЕСТАЦИОНАРНЫЕ ЗАДАЧИ КВАЗИСТАТИЧЕСКОЙ ТЕОРИИ УПРОЧНЯЮЩЕГОСЯ ПЛАСТИЧЕСКОГО ТЕЛА

Термин нестационарные задачи в работе используется в смысле, предложенном в [1]. Речь идет об исследовании медленных эволюционных процессов деформирования жесткопластической среды. Определенный опыт решения таких задач накоплен в теории обработки давлением пористых и порошковых материалов. Подходы, развиваемые в теории сжимаемых пластических сред, позволяют по-новому взглянуть и на решение классических задач теории пластичности, рассматривая несжимаемый материал как материал предельно малой сжимаемости. Для нахождения полей скоростей в данной работе используются вариационные принципы теории пластического течения.

1. Особенности эволюционных задач теории пластичности. Наиболее простая схема решения задач, в которых необходимо проследить эволюцию пластического деформирования материала в процессе его нагружения, предложена, например, в [1]. Для выяснения картины течения необходимо задаться некоторым шагом изменения параметра нагрузки Δt , найти мгновенные скорости в объеме материала, проследить изменение геометрии течения и параметров упрочнения, снова найти скорости и т.д. Главные препятствия, возникающие на пути реализации такого подхода, связаны с тем, что поле скоростей в жесткопластическом материале определяется, вообще говоря, неединственным образом. При численном моделировании эта неединственность проявляется как некорректность, т.е. малые изменения параметров задачи приводят к большим изменениям поля скоростей. Например, в задаче о внедрении штампа в жесткопластическое однородное несжимаемое полупространство как угодно малая вариация предела текучести в области, прилегающей к штампу, резко меняет скорости материала. При этом симметричное относительно штампа поле скоростей может, например, переходить в несимметричное. Достаточное число примеров такого рода приведено в [2]. Некорректность, в свою очередь, влечет неопределенность в выборе шага Δt . Понятно, что чем с большей скоростью происходит процесс,

© А.Л. Максименко, Е.А. Олевский, 1994