

линейных связях оказалась нелинейной. По этой причине для решения полученной системы в случае линейных связей использовался метод последовательных приближений. В случае нелинейного закона деформирования связей для определения усилий в связях использовался также алгоритм, подобный методу упругих решений [4].

Для определения предельно-равновесного состояния вершины полосы предразрушения необходимо дополнительное критическое условие. В качестве такого условия принималось условие предельного раскрытия берегов полосы предразрушения. Принято, что разрыв связей на краю полосы предразрушения $x = R$ происходит при выполнении условия

$$v^+(R, 0) - v^-(R, 0) = \delta_c,$$

где δ_c – предельная длина (вытяжка) связи.

Совместное решение полученных систем уравнений позволяет (при заданных характеристиках связей) найти критическую внешнюю нагрузку, при которой происходит появление трещины.

Аналогично решена задача о зарождении двух трещин в направлении максимальных растягивающих напряжений, т. е. рассмотрены две полосы предразрушения на отрезках $y = 0$, $R \leq |x| \leq R + l$.

Список литературы

- 1 Мусхелишвили, Н. И. Некоторые основные задачи математической теории упругости / Н. И. Мусхелишвили. – М. : Наука, 1966. – 707 с.
- 2 Каландия, А. И. Математические методы двумерной упругости / А. И. Каландия. – М. : Наука, 1973. – 304 с.
- 3 Мирсалимов, В. М. Неодномерные упругопластические задачи / В. М. Мирсалимов. – М. : Наука, 1987. – 256 с.
- 4 Ильюшин, А. А. Пластичность / А. А. Ильюшин. – М. : Логос, 2004. – 376 с.

УДК 532.516:539.3

НЕЛИНЕЙНЫЕ ВОЛНЫ В УПРУГОЙ ОБОЛОЧКЕ С ВЯЗКИМ ГАЗОМ ВНУТРИ

Л. И. МОГИЛЕВИЧ, Е. В. ПОПОВА, А. И. ЗЕМЛЯНУХИН, В. С. ПОПОВ
*Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю. А.,
 Российская Федерация*

Рассмотрена осесимметричная задача о волновом процессе в бесконечной упругой оболочке, заполненной вязким газом. Волновой процесс в упругой оболочке исследован в [1] при ее непологости, но с частичным учетом моментной теории оболочек. В [2] асимптотически показано, что для бесконечно длинной оболочки волновые процессы исследуются в рамках безмоментной теории. Оба эти фактора позволяют записать уравнения динамики рассматриваемой оболочки как [3]:

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} - \mu_0 \frac{w}{R} \right) \left(1 + \frac{\partial u}{\partial x} \right) \right] - \frac{\rho_0 (1 - \mu_0^2)}{E} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} &= -\frac{\rho_0 (1 - \mu_0^2)}{E h_0} q_x, \\ \frac{1}{R} \left[\left(\mu_0 \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{w}{R} \right) \left(1 - \frac{w}{R} \right) \right] + \frac{\partial}{\partial x} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} - \mu_0 \frac{w}{R} \right) \frac{\partial w}{\partial x} \right] - \frac{\rho_0 (1 - \mu_0^2)}{E} \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} &= -\frac{\rho_0 (1 - \mu_0^2)}{E h_0} q_n, \end{aligned} \quad (1)$$

где x – продольная координата; t – время; u – продольное перемещение оболочки; w – прогиб оболочки, положительный к центру ее кривизны; h_0 – толщина оболочки; R – радиус ее срединной поверхности; E , ρ_0 , μ_0 – модуль Юнга, плотность и коэффициент Пуассона материала оболочки; q_x и q_n – продольное и нормальное поверхностные напряжения со стороны газа.

Напряжения q_x и q_n снесены на срединную поверхность оболочки и имеют вид [4]

$$q_x = -\mu \left(\frac{\partial v_x}{\partial r} + \frac{\partial v_r}{\partial x} \right)_{r=R}, \quad q_n = \left[-p + 2\mu \frac{\partial v_r}{\partial r} - \frac{2}{3} \mu \left(\frac{\partial v_r}{\partial r} + \frac{v_r}{r} + \frac{\partial v_r}{\partial x} \right) \right]_{r=R}. \quad (2)$$

Здесь v_x , v_r – компоненты вектора скорости газа в цилиндрической системе координат; p – давление газа; μ – динамический коэффициент вязкости газа.

Уравнения динамики газа при его ползущем течении имеют вид [4]

$$\begin{aligned}\frac{\partial p}{\partial r} &= \mu \left(\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial V_r}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 V_r}{\partial x^2} - \frac{V_r}{r^2} \right) + \frac{1}{3} \mu \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r V_r) + \frac{\partial V_z}{\partial x} \right), \\ \frac{\partial p}{\partial z} &= \mu \left(\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial V_x}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 V_x}{\partial x^2} \right) + \frac{1}{3} \mu \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r V_r) + \frac{\partial V_x}{\partial x} \right), \\ \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r \rho V_r) + \frac{\partial}{\partial x} (\rho V_x) &= 0.\end{aligned}\quad (3)$$

Считаем состояние газа изотермическим, т. е. $p / \rho = a^2 = \text{const}$, где a – изотермическая скорость звука в газе.

Границные условия уравнений (3) – суть условия прилипания газа:

$$V_x = \frac{\partial U}{\partial t}, \quad V_r = -\frac{\partial W}{\partial t} \quad \text{при } r = R - W, \quad (4)$$

а также условия на оси симметрии, сформулированные и обоснованные Могилевичем Л. И. в [5],

$$r \frac{\partial V_x}{\partial r} = 0, \quad r \frac{\partial V_r}{\partial r} = 0 \quad \text{при } r = 0. \quad (5)$$

Проводя асимптотический анализ сформулированной задачи аэроупругости аналогично [5], при схожем выборе безразмерных переменных и малых параметров и переходя к уравнениям тонкого цилиндрического слоя вязкого газа аналогично [6], получено следующее эволюционное уравнение для рассматриваемой оболочки в безразмерном виде:

$$\frac{\partial^2 u_{10}}{\partial \xi \partial \tau} + \sqrt{1 - \mu_0^2} \frac{\partial u_{10}}{\partial \xi} \frac{\partial^2 u_{10}}{\partial \xi^2} + \frac{\mu_0^2 \sqrt{1 - \mu_0^2}}{2} \frac{\partial^4 u_{10}}{\partial \xi^4} = -\frac{1}{2\sqrt{1 - \mu_0^2}} \frac{l}{\varepsilon^2 \rho_0 h_0 c_0^2} \left[q_x - \mu_0 \frac{R}{l} \frac{\partial q_n}{\partial \xi} \right]_{r^*=1} \quad (6)$$

и безразмерные уравнения динамики вязкого газа

$$\frac{\partial P^0}{\partial r^*} = 0, \quad \frac{\partial P^0}{\partial x^*} = \frac{1}{r^*} \frac{\partial}{\partial r^*} \left(r^* \frac{\partial v_x^0}{\partial r^*} \right), \quad \frac{\text{Ma}^2}{\text{Re}} \frac{\partial P^0}{\partial t^*} + \frac{1}{r^*} \frac{\partial}{\partial r^*} \left(r^* v_r^0 \right) + \frac{\partial v_x^0}{\partial x^*} = 0, \quad (7)$$

с граничными условиями

$$\begin{aligned}r^* \frac{\partial v_r^0}{\partial r^*} &= r^* \frac{\partial v_x^0}{\partial r^*} = 0 \quad \text{при } r^* = 0, \\ v_r^0 &= -\frac{\partial u_3}{\partial t^*}, \quad v_x^0 = \frac{\partial u_1}{\partial t^*} \quad \text{при } r^* = 1.\end{aligned}\quad (8)$$

Здесь $\xi = x^* - (1 - \mu_0^2)^{1/2} t^*$, $\tau = \varepsilon t^*$, $\text{Ma} = c_0^2 / a_0^2$, $\text{Re} = \rho_0 c_0 \varepsilon l / \mu$, $c_0 = E / (\rho_0 (1 - \mu_0^2)^{1/2})$ – скорость распространения линейных упругих волн в оболочке; a_0 – изотермическая скорость звука в газе в невозмущенном состоянии; ρ_0 – плотность газа в невозмущенном состоянии; $\varepsilon = h_0 / R$ – малый параметр задачи; l – длина волны, принимаемая за характерный линейный размер; u_{10} – безразмерное продольное перемещение оболочки; v_x , v_r – безразмерные компоненты вектора скорости газа; P^0 – безразмерное давление газа. Параметры с верхним индексом * соответствуют безразмерным координатам и времени.

Заметим, что при отсутствии газа внутри оболочки последние два члена в правой части (6) равны нулю. В результате получается уравнение Кортевега де Вриза для $\partial u_{10} / \partial \xi$, которое имеет точное решение в виде уединенной волны, являющейся солитоном.

Задача (7), (8) решалась методом итерации аналогично [6] и, на основе полученного решения, правую часть (6) представили в виде

$$\left[q_x - \mu_0 \frac{R}{l} \frac{\partial q_n}{\partial \xi} \right]_{r^*=1} = \frac{\mu \varepsilon c_0}{R} \left[4\sqrt{1 - \mu_0^2} (1 - 2\mu_0)^2 \frac{\partial u_{10}}{\partial \xi} - 32 \frac{\text{Ma}^2}{\text{Re}} (1 - \mu_0^2) (1 - 2\mu_0)^2 u_{10} \right].$$

В результате получено новое эволюционное уравнение нелинейного волнового процесса в рассматриваемой оболочке

$$\frac{\partial^2 u_{10}}{\partial \xi \partial \tau} + \sqrt{1 - \mu_0^2} \frac{\partial u_{10}}{\partial \xi} \frac{\partial^2 u_{10}}{\partial \xi^2} + \frac{\mu_0^2 \sqrt{1 - \mu_0^2}}{2} \frac{\partial^4 u_{10}}{\partial \xi^4} + \frac{2\mu l (1 - 2\mu_0)^2}{\varepsilon R \rho_0 h_0 c_0} \frac{\partial u_{10}}{\partial \xi} - 16 \frac{\text{Ma}^2}{\text{Re}} \frac{\mu l \sqrt{1 - \mu_0^2} (1 - 2\mu_0)^2}{\varepsilon R \rho_0 h_0 c_0} u_{10} = 0, \quad (9)$$

решение которого возможно только численное. Для реализации численного решения может быть предложен подход перехода к адекватной разностной схеме при помощи техник базисов Гребнера [7, 8], использованный в [2, 5].

Исследование выполнено за счет гранта Российского научного фонда № 24-29-00071.

Список литературы

- 1 Zemlyanukhin, A. I. Physically Admissible and Inadmissible Exact Localized Solutions in Problems of Nonlinear Wave Dynamics of Cylindrical Shells / A. I. Zemlyanukhin, A. V. Bochkarev, N. A. Artamonov // Rus. J. Nonlin. Dyn. – 2024. – Vol. 20, no. 2. – P. 219–229.
- 2 Solitary deformation waves in two coaxial shells made of material with combined nonlinearity and forming the walls of annular and circular cross-section channels filled with viscous fluid / L. I. Mogilevich [et al.] // Izvestiya VUZ. Applied Nonlinear Dynamics. – 2024. – Vol. 32, no. 4. – P. 521–540.
- 3 Вольмир, А. С. Нелинейная динамика пластинок и оболочек / А. С. Вольмир. – М. : Наука, 1972. – 432 с.
- 4 Лойцянский Л. Г. Механика жидкости и газа / Л. Г. Лойцянский. – М. : Дрофа, 2003. – 840 с.
- 5 Эволюция уединенных гидроупругих волн деформации в двух коаксиальных цилиндрических оболочках с физической нелинейностью Шамеля / Ю. А. Блинков [и др.] // Вычислительная механика сплошных сред. – 2023. – Т. 16, № 4. – С. 430–444.
- 6 Попов, В. С. Колебания стенки канала на нелинейно-упругом подвесе под воздействием пульсирующего слоя вязкого газа, находящегося в канале / В. С. Попов, Л. И. Могилевич, А. А. Попова // Известия высших учебных заведений. Радиофизика. – 2023. – Т. 66, № 10. – С. 821–834.
- 7 Gerdt, V. P. Gröbner bases and generation of difference schemes for partial differential equations / V. P. Gerdt, Yu. A. Blinkov, V. V. Mozhilkin // SIGMA. – 2006. – Vol. 2. – Art. no. 051.
- 8 Блинков, Ю. А. Дискретизация квазилинейных эволюционных уравнений методами компьютерной алгебры / Ю.А. Блинков, В. П. Гердт, К. Б. Маринов // Программирование. – 2017. – № 2. – С. 28–34.

УДК 539.3

ИЗНОС И НАПРЯЖЕНИЯ В ПОКРЫТИЯХ ЗУБЬЕВ ИЗ ОРТОТРОПНОГО МАТЕРИАЛА ПРИ КОНТАКТНОМ ВЗАИМОДЕЙСТВИИ В ЗУБЧАТЫХ ПЕРЕДАЧАХ

B. B. МОЖАРОВСКИЙ, D. S. КУЗЬМЕНКОВ, C. B. КИРГИНЦЕВА

Гомельский государственный университет им. Ф. Скорины, Республика Беларусь

Зубчатые колеса считаются очень важной частью взаимодействующих элементов деталей машин в машиностроении и на транспорте. Для зубчатых колес используются многочисленные покрытия, которые обеспечивают защиту их к износу. В настоящем исследовании ограничимся рассмотрением покрытий из композитов, в которых материал покрытия обладает анизотропными свойствами, а основание – изотропными.

В данной работе развиты математические и численные модели и теории о контактном взаимодействии изотропных и анизотропных цилиндрических тел (в том числе с покрытиями), которые применимы для построения методики по расчету износа, напряженного состояния и деформативности зубьев зубчатых колес из композитов. Принципиальная схема взаимодействия элементов зубчатых передач показана на рисунке 1.

Износ и напряжения в зубьях и в покрытиях из ортоанисотропного материала при взаимодействии зубьев определяется по разработанной методике [1–3].

Теоретической основой реализации поставленной задачи являются решения о контактном взаимодействии цилиндров с ортоанисотропным покрытием, которые моделируют контакт зубьев зубчатых колес. В работах [1, 2] дана методика расчета параметров контакта и напряжений при взаимодействии жесткого цилиндра с ортоанисотропным покрытием. Для определения линейного износа зубьев с покрытием необходимо знать размеры зоны контакта, которые легко можно определить исходя из графиков на рисунке 2.



Рисунок 1 – Схема, моделирующая контакт зубьев с покрытием