

РОЗВ'ЯЗАННЯ ЗВ'ЯЗАНОЇ ЗАДАЧІ ТЕРМОПРУЖНОСТІ ПРО ПОШИРЕННЯ НЕСТАЦІОНАРНИХ ХВИЛЬ В ПІВПРОСТОРІ

Досліджується зумовлений тепловим ударом чи силовим навантаженням вплив зв'язаності полів деформації і температури при скінченній швидкості поширення тепла на динамічні температурні напруження в півпросторі за узагальненого теплообміну з його поверхні. Розв'язок узагальненої зв'язаної динамічної задачі термопружності отримано на основі теорії інваріантно-групових властивостей диференціальних рівнянь. Наведено результати числових розрахунків для конкретного прикладу.

Вступ і постановка задачі. Явище термопружності відіграє велику роль в багатьох задачах науки та техніки, пов'язаних з вивченням процесів деформації і нагріву різних тіл. Рівняння термопружності описують розподіл температури в тілі і його деформації, які викликані неоднорідністю температурного поля або прикладеними силами.

При описі термопружності часто використовують квазістаціонарне наближення, у якому відкидають вплив деформації на температуру, а в рівняннях руху відкидають члени з другою часовою змінною. У цьому випадку задачі теплопровідності і пружності розв'язують фактично окремо [2, 3].

Для чисельного розв'язування статичних і динамічних задач теорії пружності давно й успішно застосовують метод скінченних елементів [6, 15]. У працях [4, 5, 9] при розв'язанні задач використовують метод скінченних різниць. У ряді робіт (див., наприклад, [1, 8, 16]) розглядаються застосування різницевого схем до динамічних задач теорії пружності. У роботі [13] наведено приклади застосування чисельних методів наближення до задач класичної та узагальненої термопружності та їх аналіз. Точний розв'язок у замкнутій формі зв'язаної динамічної задачі термопружності для півпростору з граничними умовами першого роду за допомогою перетворення Лапласа одержано в [11], досліджено напруження в околі фронту біжучої пружної хвилі. Тривимірну задачу узагальненої термопружності для півпростору при тепловому ударі і заданих напруженнях на поверхні розв'язано в [14] з використанням інтегральних перетворень Лапласа і Фур'є і подальшого їх чисельного обернення. Про нові підходи до побудови моделей зв'язаної термопружності і узагальненої термопружності за допомогою методики використання похідних дробового порядку як за часом, так і за просторовими змінними серед численної сучасної бібліографії див., наприклад, [12].

Пропонована робота присвячена розв'язанню динамічної зв'язаної задачі термопружності з урахуванням скінченності швидкості поширення тепла в одновимірному випадку. Подібна задача розв'язана в [7] за допомогою методу інтегрального перетворення Лапласа, однак знаходження там оригіналів ускладнюється громіздкістю виразів для отриманих трансформант шуканих величин. Для розв'язання сформульованої задачі застосовуємо метод асимптотико-групового аналізу [10, 17], запропонований О. Д. Шамровським. За допомогою цього методу вдалося виконати якісний аналіз руху плоскої механічної і теплової хвилі. Метод асимптотико-групового аналізу є достатньо ефективним, розв'язок шукається як інваріантно-груповий і доведений до наглядного графічного результату.

Поширення механічних і теплових хвиль у півпросторі описується системою рівнянь, яка включає відповідно рівняння руху, співвідношення між напруженням і деформацією, густину ентропії, густину теплового потоку і рівняння теплопровідності, що враховує скінченність швидкості поширення тепла:

$$\begin{aligned}
\sigma_x &= \rho u_{tt}, \\
\sigma &= (\lambda + 2\mu)u_x - k\rho S, \\
S &= \eta^{-1}(T - T_0) + k\eta^{-1}u_x, \\
-q_x &= \rho T_0 S_t, \\
\tau q_t + q &= -kT.
\end{aligned} \tag{1}$$

Тут σ – напруження; u – переміщення вздовж осі x ; S – ентропія на одиницю маси; T – температура; T_0 – початкова температура в півпросторі; $k = T_0(3\lambda + 2\mu)\alpha_T c^{-1}\rho^{-1}$; α_T – коефіцієнт лінійного розширення; ρ – густина; $\eta = T_0 c^{-1}$; q – тепловий потік; λ, μ – адіабатичні коефіцієнти Ляме; τ – час релаксації теплового потоку.

Розв'язуючи систему (1) відносно напруження і температури, отримаємо наступну лінеаризовану систему рівнянь:

$$\begin{aligned}
\left(\lambda + 2\mu - \frac{k^2\rho}{\eta}\right)\sigma_{xx} - \frac{k\rho^2}{\eta}T_{tt} &= \rho\sigma_{tt}, \\
\left(\lambda + 2\mu - \frac{k^2\rho}{\eta}\right)T_{xx} - \frac{\rho T_0}{\eta}(\tau\sigma_{tt} + \sigma_t) &= \frac{\rho T_0(\lambda + 2\mu)}{k\eta}(\tau T_{tt} + T_t).
\end{aligned}$$

Перейшовши у цій системі до безрозмірних змінних

$$\begin{aligned}
\bar{x} &= \frac{xa}{\beta\eta}, & \bar{t} &= \frac{a^2 t}{\beta\eta}, & \bar{T} &= \frac{T}{a\sqrt{\eta}}, & \bar{\sigma} &= \frac{\sigma}{\rho a^2}, & \beta &= \frac{k}{\rho T_0}, \\
\bar{a}^2 &= \frac{\lambda + \mu}{\rho}, & \tau_0 &= \frac{\bar{a}}{a_T}, & \delta &= \frac{k}{\bar{a}\sqrt{\eta}}, & a_T &= \sqrt{\rho c \tau},
\end{aligned}$$

і опускаючи надалі риси над безрозмірними координатами, отримаємо задачу поширення нестационарної термопружної хвилі:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{1-\delta^2}\sigma_{tt} + \frac{\delta}{1-\delta^2}T_{tt} &= \sigma_{xx}, \\
\frac{\delta\tau_0}{1-\delta^2}\sigma_{tt} + \frac{\tau_0}{1-\delta^2}T_{tt} &= T_{xx} - \frac{\delta}{1-\delta^2}\sigma_t - \frac{1}{1-\delta^2}T_t.
\end{aligned} \tag{2}$$

Діапазон зміни параметрів τ_0 і δ для металів $0.1 \div 0.5$ [7].

На границі півпростору миттєво прикладені або температура, або напруження.

Зведення системи до хвильових рівнянь за допомогою ортогональних перетворень. Запишемо рівняння (2) для випадку відкинутих перших похідних:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{1-\delta^2}\sigma_{tt} + \frac{\delta}{1-\delta^2}T_{tt} &= \sigma_{xx}, \\
\frac{\delta\tau_0}{1-\delta^2}\sigma_{tt} + \frac{\tau_0}{1-\delta^2}T_{tt} &= T_{xx}.
\end{aligned} \tag{3}$$

Увівши позначення

$$a_{11} = \frac{1}{1-\delta^2}, \quad a_{12} = \frac{\delta}{1-\delta^2}, \quad a_{21} = \frac{\delta\tau_0}{1-\delta^2}, \quad a_{22} = \frac{\tau_0}{1-\delta^2}, \quad \partial_x^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2}, \quad \partial_t^2 = \frac{\partial^2}{\partial t^2},$$

перепишемо систему (3) у вигляді

$$\begin{aligned}
\partial_t^2(a_{11}\sigma + a_{12}T) &= \partial_x^2\sigma, \\
\partial_t^2(a_{21}\sigma + a_{22}T) &= \partial_x^2T.
\end{aligned} \tag{4}$$

Введемо в розгляд такі матрицю і вектор:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} \sigma \\ T \end{pmatrix}. \quad (5)$$

В матричній формі система (4) набуде вигляду

$$\partial_t^2 AX = \partial_x^2 X. \quad (6)$$

Власні вектори матриці A є стовпчиками матриці

$$U = \begin{pmatrix} a_{12} & a_{12} \\ \lambda_1 - a_{11} & \lambda_2 - a_{11} \end{pmatrix},$$

а власні числа обчислюються за формулами

$$\lambda_{1,2} = \frac{a_{11} + a_{22} \pm \sqrt{(a_{11} - a_{22})^2 + 4a_{12}a_{21}}}{2}.$$

Виконаємо перетворення

$$X = UY, \quad Y = \begin{pmatrix} f \\ g \end{pmatrix}, \quad (7)$$

де f, g – нові шукані функції. Враховуючи рівність

$$U^{-1}AU = \Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix},$$

отримуємо матричне рівняння

$$\partial_x^2 \Lambda Y = \partial_t^2 Y,$$

яке запишемо в розгорнутій формі у вигляді двох скалярних рівнянь

$$\lambda_1 \partial_t^2 f = \partial_x^2 f,$$

$$\lambda_2 \partial_t^2 g = \partial_x^2 g.$$

Ввівши позначення

$$\lambda_1 = \frac{1}{a_1^2}, \quad \lambda_2 = \frac{1}{a_2^2}, \quad (8)$$

перейдемо до стандартної форми хвильових рівнянь:

$$a_1^2 \partial_x^2 f - \partial_t^2 f = 0,$$

$$a_2^2 \partial_x^2 g - \partial_t^2 g = 0. \quad (9)$$

Таким чином, замість системи (3) двох зв'язаних рівнянь одержали систему (9) двох незалежних рівнянь. Розв'язавши рівняння (9) відносно функцій f і g , до вихідних шуканих функцій повертаємось за допомогою перетворення (7), яке в розгорнутій формі має вигляд

$$\sigma = a_{12}f + a_{12}g,$$

$$T = (\lambda_1 - a_{11})f + (\lambda_2 - a_{11})g. \quad (10)$$

Повертаючись до рівнянь (2), розглянемо, окрім матриці A , також матрицю

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -a_{12} & -a_{11} \end{pmatrix}.$$

Це дозволяє переписати рівняння (2) у такій матричній формі:

$$\partial_t^2 AX = \partial_x^2 X + \partial_t BX. \quad (11)$$

Підставивши в (11) перетворення (7), отримаємо

$$\partial_t^2 AU Y = \partial_x^2 U Y + \partial_t B U Y.$$

Помноживши цей вираз зліва на U^{-1} і ввівши позначення

$$D = U^{-1}BU,$$

запишемо (11) в іншому вигляді:

$$\partial_t^2 \Lambda Y = \partial_x^2 Y + \partial_t D Y. \quad (11')$$

Обчислимо матрицю D :

$$U^{-1}B = \begin{pmatrix} \frac{\lambda_2 - a_{11}}{a_{12}(\lambda_2 - \lambda_1)} & -\frac{1}{\lambda_2 - \lambda_1} \\ -\frac{\lambda_1 - a_{11}}{a_{12}(\lambda_2 - \lambda_1)} & \frac{1}{\lambda_2 - \lambda_1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -a_{12} & -a_{11} \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{a_{12}}{\lambda_2 - \lambda_1} & \frac{a_{11}}{\lambda_2 - \lambda_1} \\ -\frac{a_{12}}{\lambda_2 - \lambda_1} & -\frac{a_{11}}{\lambda_2 - \lambda_1} \end{pmatrix},$$

$$D = U^{-1}BU = \begin{pmatrix} \frac{a_{12}}{\lambda_2 - \lambda_1} & \frac{a_{11}}{\lambda_2 - \lambda_1} \\ -\frac{a_{12}}{\lambda_2 - \lambda_1} & -\frac{a_{11}}{\lambda_2 - \lambda_1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{12} & a_{12} \\ \lambda_1 - a_{11} & \lambda_2 - a_{11} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} \\ d_{21} & d_{22} \end{pmatrix},$$

де

$$d_{11} = -d_{21} = \frac{(a_{12})^2 + a_{11}(\lambda_1 - a_{11})}{\lambda_2 - \lambda_1},$$

$$d_{12} = -d_{22} = \frac{(a_{12})^2 + a_{11}(\lambda_2 - a_{11})}{\lambda_2 - \lambda_1}.$$

У розгорнутому вигляді матричне рівняння (11') запишемо у вигляді таких двох рівнянь:

$$\lambda_1 \partial_t^2 f = \partial_x^2 f + d_{11} \partial_t f + d_{12} \partial_t g,$$

$$\lambda_2 \partial_t^2 f = \partial_x^2 f + d_{21} \partial_t f + d_{22} \partial_t g.$$

З урахуванням позначень (8) остаточно маємо

$$a_1^2 \partial_x^2 f - \partial_t^2 f = d_1 \partial_t f + d_2 \partial_t g,$$

$$a_2^2 \partial_x^2 g - \partial_t^2 g = -d_1 \partial_t f - d_2 \partial_t g, \quad (12)$$

де $d_1 = -a_1^2 d_{11}$, $d_2 = -a_2^2 d_{12}$.

Після розв'язання рівнянь (12) знову повертаємось до початкових шуканих функцій за допомогою перетворень (10).

Перший варіант розв'язання рівнянь. Розглянемо процедуру розв'язання рівнянь (12) з використанням методу асимптотико-групового аналізу [10]. Будемо шукати розв'язок у вигляді рядів

$$f = \sum_{i=1}^{\infty} f_i, \quad g = \sum_{i=1}^{\infty} g_i, \quad (13)$$

члени яких задовольняють рекурентну систему рівнянь

$$a_1^2 \partial_x^2 f_i - \partial_t^2 f_i = d_1 \partial_t f_{i-1} + d_2 \partial_t g_{i-1},$$

$$a_2^2 \partial_x^2 g_i - \partial_t^2 g_i = -d_1 \partial_t f_{i-1} - d_2 \partial_t g_{i-1}, \quad i = 1, 2, \dots \quad (14)$$

У першому наближенні ($i = 1$) праві частини рівнянь (14) відсутні:

$$a_1^2 \partial_x^2 f_1 - \partial_t^2 f_1 = 0,$$

$$a_2^2 \partial_x^2 g_1 - \partial_t^2 g_1 = 0.$$

Будемо розшукувати розв'язок цих рівнянь у формі

$$f_1 = \begin{cases} f_{11}^1 (a_1 t - x)^{\gamma}, & x \leq a_1 t, \\ 0, & x > a_1 t, \end{cases} \quad g_1 = \begin{cases} g_{11}^2 (a_2 t - x)^{\gamma}, & x \leq a_2 t, \\ 0, & x > a_2 t. \end{cases}$$

Це означає, що перше із рівнянь задає хвилю, фронт якої поширюється зі швидкістю a_1 , а друге – хвилю, фронт якої поширюється зі швидкістю a_2 .

Величина γ , а також коефіцієнти f_{11}^1 і g_{11}^2 є довільними.

Використовуючи методику, описану в [10], можемо записати розв'язок для довільного наближення:

$$\begin{aligned} f_i &= \sum_{j=1}^i f_{ij}^1 x^{i-j} (a_1 t - x)^{\gamma+j-1} + \sum_{j=2}^i f_{ij}^2 x^{i-j} (a_2 t - x)^{\gamma+j-1}, \\ g_i &= \sum_{j=2}^i g_{ij}^1 x^{i-j} (a_1 t - x)^{\gamma+j-1} + \sum_{j=1}^i g_{ij}^2 x^{i-j} (a_2 t - x)^{\gamma+j-1}. \end{aligned} \quad (15)$$

Тут вирази $a_1 t - x$ визначені при $x \leq a_1 t$ і дорівнюють нулеві при $x > a_1 t$. Аналогічно вирази $a_2 t - x$ визначені при $x \leq a_2 t$ і дорівнюють нулеві при $x > a_2 t$.

Співвідношення для знаходження коефіцієнтів сум (15) можна знайти після підстановки (15) в (14).

Другий варіант розв'язування рівнянь. Отримані результати можна безпосередньо використовувати для розв'язання крайових задач, але знайдений розв'язок можна значно покращити.

Об'єднаємо (13) і (15) і згрупуємо доданки з однаковими степенями $a_1 t - x$ і $a_2 t - x$. Коефіцієнтами при зазначених величинах будуть деякі функції від x . В результаті отримуємо

$$\begin{aligned} f &= \sum_{i=1}^{\infty} f_i^1(x) (a_1 t - x)^{\gamma+i-1} + \sum_{i=2}^{\infty} f_i^2(x) (a_2 t - x)^{\gamma+i-1}, \\ g &= \sum_{i=2}^{\infty} g_i^1(x) (a_1 t - x)^{\gamma+i-1} + \sum_{i=1}^{\infty} g_i^2(x) (a_2 t - x)^{\gamma+i-1}. \end{aligned} \quad (16)$$

Підставляючи (16) в (12) і розщеплюючи за однаковими степенями величин $a_1 t - x$ і $a_2 t - x$, отримаємо

$$\begin{aligned} \frac{df_i^1}{dx} + \frac{d_1}{2a_1} f_i^1 &= \frac{1}{2a_1(\gamma+i-1)} \left[a_1 \frac{d^2 f_{i-1}^1}{dx^2} - d_2(\gamma+i-1)g_i^1 \right], \quad i = 1, 2, \dots, \\ g_i^1 &= \frac{1}{(a_2^2 - a_1^2)(\gamma+i-1)(\gamma+i-2)} \left[-a_2^2 \frac{d^2 g_{i-2}^1}{dx^2} + 2a_2^2 \frac{dg_{i-1}^1}{dx} (\gamma+i-2) - \right. \\ &\quad \left. - (d_1 f_{i-1}^1 + d_2 g_{i-1}^1) a_1 (\gamma+i-2) \right], \quad i = 2, 3, \dots, \end{aligned} \quad (17)$$

$$\begin{aligned} \frac{dg_i^2}{dx} - \frac{d_2}{2a_2} g_i^2 &= \frac{1}{2a_2(\gamma+i-1)} \left[a_2 \frac{d^2 g_{i-1}^2}{dx^2} + d_1 f_i^2 (\gamma+i-1) \right], \quad i = 1, 2, \dots, \\ f_i^2 &= \frac{1}{(a_1^2 - a_2^2)(\gamma+i-1)(\gamma+i-2)} \left[-a_1^2 \frac{d^2 f_{i-2}^2}{dx^2} + 2a_1^2 \frac{df_{i-1}^2}{dx} (\gamma+i-2) + \right. \\ &\quad \left. + (d_1 f_{i-1}^1 + d_2 g_{i-1}^1) a_1 (\gamma+i-2) \right], \quad i = 2, 3, \dots \end{aligned} \quad (18)$$

Розглянемо отримані результати більш детально. При $i = 1$ із (17) запишемо диференціальне рівняння

$$\frac{df_1^1}{dx} + \frac{d_1}{2a_1} f_1^1 = 0,$$

розв'язком якого є

$$f_1^1 = f_{11}^1 e^{-\alpha_1 x}, \quad \alpha_1 = \frac{d_1}{2a_1}.$$

Коефіцієнт f_{11}^1 є константою інтегрування.

Аналогічно із (18) знайдемо

$$g_1^2 = g_{11}^2 e^{-\alpha_2 x}, \quad \alpha_2 = -\frac{d_2}{2a_2}.$$

Знайдемо значення коефіцієнтів при $i = 2$ і далі, узагальнюючи, бачимо, що величини $e^{-\alpha_1 x}$ і $e^{-\alpha_2 x}$ містяться в усіх доданках рядів (16), тобто для коефіцієнтів цих рядів слід записати

$$\begin{aligned} f_i^1(x) &= e^{-\alpha_1 x} F_i^1(x), & g_i^1(x) &= e^{-\alpha_1 x} G_i^1(x), \\ f_i^2(x) &= e^{-\alpha_2 x} F_i^2(x), & g_i^2(x) &= e^{-\alpha_2 x} G_i^2(x). \end{aligned}$$

Отже, рівняння (17) і (18) запишемо як

$$\begin{aligned} \frac{dF_i^1}{dx} &= \frac{1}{2(\gamma + i - 1)} \left(\alpha_1^2 F_{i-1}^1 - 2\alpha_1 \frac{dF_{i-1}^1}{dx} + \frac{d^2 F_{i-1}^1}{dx^2} \right) - \frac{d_2}{2a_1} G_i^1, \quad i = 1, 2, \dots, \\ \frac{dG_i^2}{dx} &= \frac{1}{2(\gamma + i - 1)} \left(\alpha_2^2 G_{i-1}^2 - 2\alpha_2 \frac{dG_{i-1}^2}{dx} + \frac{d^2 G_{i-1}^2}{dx^2} \right) + \frac{d_1}{2a_2} F_i^2, \quad i = 1, 2, \dots \end{aligned} \quad (19)$$

Розв'язок цієї системи рівнянь шукаємо у вигляді

$$\begin{aligned} F_i^1 &= \sum_{j=1}^i F_{ij}^1 x^{i-j}, & G_i^1 &= \sum_{j=2}^i G_{ij}^1 x^{i-j}, \\ F_i^2 &= \sum_{j=2}^i F_{ij}^2 x^{i-j}, & G_i^2 &= \sum_{j=1}^i G_{ij}^2 x^{i-j}. \end{aligned} \quad (20)$$

Щоб підставити ці розв'язки в перше з рівнянь (19), спочатку обчислюємо відповідні похідні. В результаті із вказаного рівняння отримуємо співвідношення

$$\begin{aligned} F_{ij}^1 &= \frac{1}{i-j} \left\{ \frac{1}{2(\gamma + i - 1)} [\alpha_1^2 F_{i-1,j}^1 - 2\alpha_1(i-j)F_{i-1,j-1}^1 + \right. \\ &\quad \left. + (i-j+1)(i-j)F_{i-1,j-2}^1] - \frac{d_2}{2a_1} G_{i,j+1}^1 \right\}. \end{aligned}$$

Аналогічно обчислюємо G_{ij}^1 , G_{ij}^2 , F_{ij}^2 .

Отримані співвідношення показують, що розв'язки вигляду (20) дійсно задовольняють рівняння (17), (18) і задають спосіб рекурентного знаходження коефіцієнтів розв'язку. Однак із зазначених співвідношень не можна знайти коефіцієнти F_{ii}^1 і G_{ii}^2 , які є константами інтегрування. Для їх визначення необхідно використати граничні умови.

Напруження і температура на границі $x = 0$ задаємо як деякі функції часу:

$$\sigma(0, t) = \sum_{i=1}^{\infty} \sigma_i t^{\gamma+i-1}, \quad T(0, t) = \sum_{i=1}^{\infty} T_i t^{\gamma+i-1}$$

із заданими коефіцієнтами σ_i , T_i .

Зупинимось коротко на питанні про збіжність отриманих рядів. Ці ряди носять назву так званої прифронтної асимптотики. Це означає, що вони, у першу чергу, призначені для дослідження зони поблизу фронту хвилі. У кожен член ряду входить величина $a_i t - x$. При малих значеннях цієї величини загальний член ряду прямує до нуля, тобто виконується необхідна умова збіжності. Раніше [10] було доведено, що утримання доданків, що описують прифронтну зону, приводить до рядів Бесселя, для яких збіжність доведена.

Числові розрахунки напружень і температури виконано для таких значень параметрів: $\sigma_1 = 0$, $T_1 = 1$, $\tau_0 = 0.5$, $\delta = 0.5$ при різних $t = 0.5, 1.0, 1.5, 2.0$ і наведено на рис. 1.

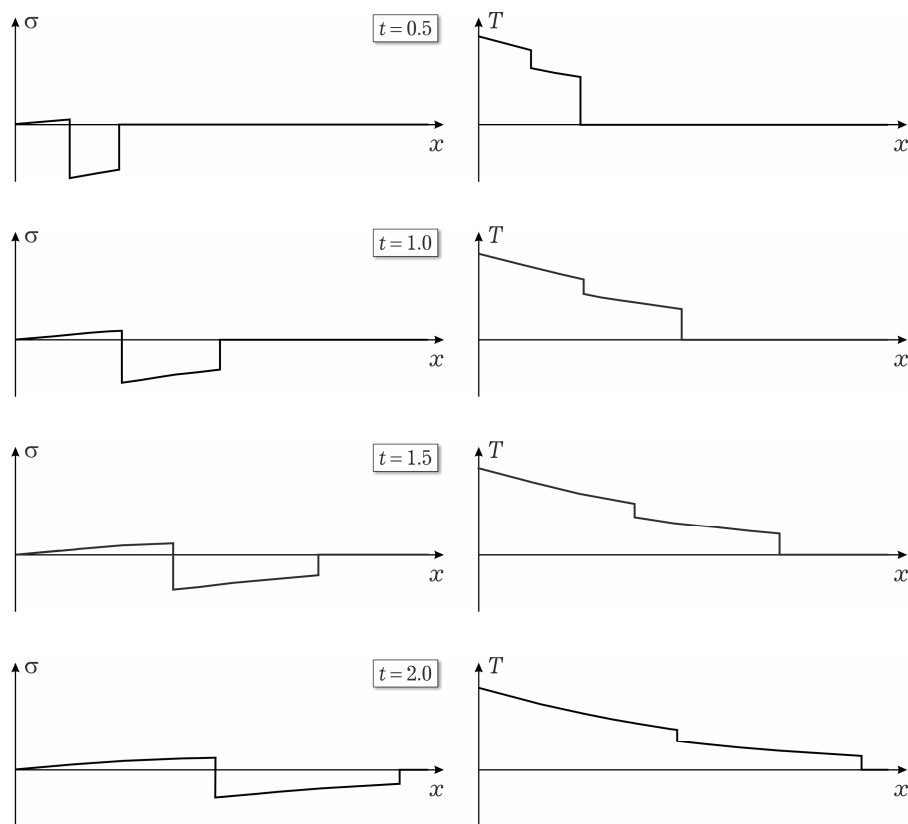


Рис. 1

Бачимо, що в півпросторі утворюються два фронти хвиль. Фронт пружної хвилі передує тепловій. Зі зменшенням тепловіддачі з поверхні півпростору динамічні температурні напруження зменшуються за експоненційним законом. Оскільки розглядаємо узагальнену динамічну задачу, тобто враховуємо скінченність поширення тепла, то в цьому випадку має сенс розглядати рух теплової і механічної хвиль тільки при малих значеннях часу.

Висновки. Наведений розв'язок узагальненої зв'язаної динамічної задачі термопружності з урахуванням скінченності швидкості поширення тепла свідчить про відносну простоту використання методу асимптотико-групового аналізу диференціальних рівнянь, а отже, зведення до мінімуму можливих похибок при обчисленнях. Відмітимо якісну схожість отриманих результатів з даними, описаними в [7]. У випадку узагальненої динамічної задачі термопружності характер напружень залишається таким, як і при нескінченно великому значенні тепловіддачі класичного випадку.

1. Белужина И. Г. Разностные схемы для решения плоской динамической задачи теории упругости со смешанными краевыми условиями // Журн. вычисл. математики и мат. физики. – 1969. – 9, № 2. – С. 362–372.
2. Гасилов В. А., Деревянко С. И., Маслянкин В. И. К расчету напряженно-деформированного состояния среды в области сложной формы. – Москва, 1988. – 82 с. – (Препр. / Ин-т прикл. математики им. М. В. Келдыша АН СССР; № 31-25).
3. Коваленко А. Д. Введение в термоупругость. – Киев: Наук. думка, 1965. – 204 с.
4. Молчанов И. Н. Численные методы решения некоторых задач теории упругости. – Киев: Наук. думка, 1979. – 316 с.

5. Партон В. Э., Перлин П. И. Методы математической теории упругости. – Москва: Наука, 1981. – 688 с.
6. Победря Б. Е. Численные методы в теории упругости и пластичности. – Москва: Изд-во Моск. ун-та, 1995. – 366 с.
7. Подстригач Я. С., Коляно Ю. М. Обобщенная термомеханика. – Киев: Наук. думка, 1976. – 310 с.
8. Самарский А. А. Экономичные разностные схемы для гиперболической системы уравнений со смешанными производными и их применение для уравнений теории упругости // Журн. вычисл. математики и мат. физики. – 1965. – **5**, № 1. – С. 34–43.
9. Тимошенко С. П., Гудьер Дж. Теория упругости. – Москва: Наука, 1975. – 576 с.
То же: Timoshenko S. P., Goodier J. N. Theory of elasticity. – New York: McGraw-Hill, 1934. – 415 p.
10. Шамровский А. Д. Асимптотико-групповой анализ дифференциальных уравнений теории упругости: Справ. издание. – Запорожье: Изд-во Запорож. гос. инж. акад., 1997. – 169 с.
11. Dolotov M. V., Kill' I. D. The coupled dynamic problem of thermoelasticity for a half-space // Appl. Math. Mech. – 1996. – **60**, No. 4. – P. 683–686.
Те саме: Долотов М. В., Килль И. Д. Связанная динамическая задача термоупругости для полупространства // Прикл. математика и механика. – 1996. – **60**, № 4. – P. 687–690.
12. Hany H. Sherief, El-Sayed A. M. A., Abd El-Latief A. M. Fractional order theory of thermoelasticity // Int. J. Solids Struct. – 2010. – **47**, No. 2. – P. 269–275.
13. Kumar K. Tamma, Raju R Namburu. Computational approaches with applications to non-classical and classical thermomechanical problems // Appl. Mech. Rev. – 1997. – **50**, No. 9. – P. 514–551.
14. Magdy A. Ezzat, Hamdy M. Youssef. Three-dimensional thermal shock problem of generalized thermoelastic half-space // Appl. Math. Model. – 2010. – **34**, No. 11. – P. 3608–3622.
15. Prevost J. H., Tao D. Finite element analysis of dynamic coupled thermoelasticity problems with relaxation times // Trans. ASME. J. Appl. Mech. – 1983. – **50**. – P. 817–822.
16. Tehrani P. H., Hector L. G., Hetnarski R. B., Eslami M. R. Boundary element formulation for thermal stresses during pulsed laser heating // Trans. ASME. J. Appl. Mech. – 2001. – **68**, No. 3. – P. 480–489.
17. Shamrovskii A. D., Andrianov I. V., Awrejcewich J. Asymptotic-group analysis of algebraic equations // Math. Probl. Eng. – 2004. – **5**. – P. 411–451.

РЕШЕНИЕ СВЯЗАННОЙ ЗАДАЧИ ТЕРМОУПРУГОСТИ О РАСПРОСТРАНЕНИИ НЕСТАЦИОНАРНЫХ ВОЛН В ПОЛУПРОСТРАНСТВЕ

Исследуется обусловленное тепловым ударом или силовой нагрузкой влияние связанности полей деформации и температуры при конечной скорости распространения тепла на динамические температурные напряжения в полупространстве при обобщенном теплообмене на его поверхности. Решение обобщенной связанной динамической задачи термоупругости получено на основе теории инвариантно-групповых свойств дифференциальных уравнений. Приведены результаты численных расчетов для конкретного примера.

SOLUTION OF COUPLED THERMOELASTICITY PROBLEM ON DISTRIBUTION OF NON-STATIONARY WAVES IN HALF-SPACE

Influence of bondedness of deformation and temperature fields caused by a heat shock or force loading at finite speed of heat propagation on dynamic temperature stresses in a half-space under the generalized heat exchange on its surface is investigated. The solution of the generalized coupled dynamic thermoelasticity problem is obtained on the basis of the theory of invariant-group properties of the differential equations. The results of numerical calculations for a concrete example are given.

Запорізька держ. інж. акад., Запоріжжя

Одержано
20.12.10