

Robert WÓJCIK

METODA ROZWIĄZAŃ SPRĘŻYSTYCH W PROBLEMACH BRZEGOWYCH
TEORII SKRĘCANIA PRĘTÓW FIZYKALNIE NIELINIOWYCH

Streszczenie. Stosując metodę rozwiązań sprężystych podano ciąg przybliżeń rozwiązań problemu brzegowego teorii skręcania prętów fizykalnie nieliniowych, w obszarze jednoospójnym; wykazano też zbieżność tego ciągu w przestrzeni W_2^1 do rozwiązania uogólnionego.

1. Wstęp

Przedmiotem rozważań niniejszej pracy jest rozwiązanie problemu brzegowego teorii skręcania prętów o dowolnym przekroju jednoospójnym, przy założeniu, że modelem fizycznym jest nieliniowy ośrodek Kauderera [4]. Stosując metodę rozwiązań sprężystych, podaną przez Iliuszyna [8], skonstruowano ciąg przybliżeń uogólnionego rozwiązania i wykazano jego zbieżność.

Praca jest uogólnieniem wyników Bykowa [7] na przypadek nieliniowego fizycznie ośrodka sprężystego. W zagadnieniach fizykalnie nieliniowych metoda ta była stosowana między innymi w pracy [2]. Niniejsza praca jest kontynuacją problematyki przedstawionej w publikacjach [1], [5], [6].

2. Sformułowanie zadania

Niech Γ będzie ograniczonym obszarem jednoospójnym na płaszczyźnie (x, y) z brzegiem $\partial\Gamma$. Rozpatrzmy w Γ równanie

$$\frac{\partial}{\partial x} \left\{ \eta[s^2(F)] \frac{\partial F(x, y)}{\partial x} \right\} + \frac{\partial}{\partial y} \left\{ \eta[s^2(F)] \frac{\partial F(x, y)}{\partial y} \right\} = -2 \quad (x, y) \in \Gamma \quad (2.1)$$

gdzie

$$s^2 = \frac{s^2}{4G} = \frac{3}{4} \Theta^2 \left[\left(\frac{\partial F}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial F}{\partial y} \right)^2 \right] \quad (2.2)$$

$$\underline{s}^2 = 3G \Theta^2 \left[\left(\frac{\partial F}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial F}{\partial y} \right)^2 \right]$$

z warunkiem brzegowym

$$F(x,y) \Big|_{(x,y) \in \partial\Gamma} = 0 \quad (2.3)$$

Równania (2.1), (2.3) określają problem brzegowy teorii skręcania prętów dla ośrodka fizycznie nieliniowego (ośrodek Kauderera [4]), por. [1].

W równaniach (2.1)-(2.3) $F(x,y)$ - przedstawia funkcję naprężeń, s - intensywność naprężeń, θ - jednostkowy kąt skręcania, G - moduł ścinania, $\eta(s^2)$ - funkcję intensywności naprężeń charakteryzującą właściwości fizyczne materiału; funkcję tę, por. [1], [3], [4], [5] można przedstawić w postaci:

$$\eta(s^2) = 1 + \varphi(s^2). \quad (2.4)$$

Dla poszczególnych materiałów, funkcja intensywności naprężeń $\eta(s^2)$, zwana też funkcją materiałową, wyznaczona jest eksperymentalnie; z eksperymentu wynika dla niej warunek, który po uwzględnieniu (2.4) możemy zapisać (por. [3]) w postaci

$$0 \leq \varphi(s^2) \leq \varphi(s^2) + s \frac{d\varphi(s^2)}{ds} \leq \eta < 1 \quad (2.5)$$

Uwzględniając (2.4) w równaniu (2.1) mamy:

$$\frac{\partial^2 F}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F}{\partial y^2} = - \left\{ \frac{\partial}{\partial x} [\varphi(s^2) \frac{\partial F}{\partial x}] + \frac{\partial}{\partial y} [\varphi(s^2) \frac{\partial F}{\partial y}] \right\} - 2. \quad (2.6)$$

Wprowadzamy dla dowolnych funkcji $F(x,y)$, $h(x,y)$, jednokrotnie różniczkowalnych następujące działanie

$$a(F,h) \equiv \frac{\partial F}{\partial x} \cdot \frac{\partial h}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} \cdot \frac{\partial h}{\partial y}, \quad (2.7)$$

które jest iloczynem skalarnym gradientów tych funkcji.

Łatwo wykazać, że $a(F,F)$ definiuje seminormę lokalną

$$a(F,F) = \|F\|_1^2 = \frac{4}{3} \frac{s^2}{\theta^2} \quad (2.8)$$

Uwzględniając (2.8) w (2.4) mamy

$$\eta(s^2) = \eta\left(\frac{3}{4} \theta^2 \|F\|_1^2\right) = 1 + \bar{\varphi}\left(\frac{3}{4} \theta^2 \|F\|_1^2\right) = 1 + \bar{\varphi}(\|F\|_1) \quad (2.9)$$

Mnożymy równanie (2.6) przez dowolną funkcję $h(x,y)$, o której zakładamy, że: (i) jest jednokrotnie różniczkowalną w Γ ; (ii) spełnia jednorodny warunek brzegowy ($h(x,y) = 0$ dla $(x,y) \in \partial\Gamma$), a następnie tak utworzone wyrażenie całkujemy po obszarze Γ ; po uwzględnieniu (2.7) i (2.9)

$$\int_{\Gamma} a(F,h)d\Gamma = - \int_{\Gamma} \bar{\varphi}(\|F\|_1) \cdot a(F,h)d\Gamma + 2 \int_{\Gamma} h d\Gamma. \quad (2.10)$$

Oznaczając przez $\tilde{W}_2^1(\Gamma)$ przestrzeń funkcji, która jest domknięciem przestrzeni $\tilde{C}_2(\Gamma) = C_2(\Gamma) \cap \tilde{C}_1(\Gamma)$ w przestrzeni $W_2^1(\Gamma)$, przy czym $C_2(\Gamma)$ jest przestrzenią funkcji dwukrotnie różniczkowalnych w Γ , a $\tilde{C}_1(\Gamma)$ przestrzenią funkcji jednokrotnie różniczkowalnych o nośnikach zwartych w Γ , zdefiniujemy uogólnione rozwiązanie problemu (2.1) (2.3).

D e f i n i c j a

Funkcję $F(x,y) \in \tilde{W}_2^1(\Gamma)$ nazywamy uogólnionym rozwiązaniem problemu (2.1) (2.3), jeżeli dla każdej funkcji $h(x,y) \in \tilde{W}_2^1(\Gamma)$ spełniona jest tożsamość (2.10).

Skonstruujemy, por. [2], [7], ciąg przybliżeń rozwiązania określony następującym wzorem rekurencyjnym

$$\int_{\Gamma} a(F^{(n+1)},h)d\Gamma = - \int_{\Gamma} \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \cdot a(F^{(n)},h)d\Gamma + 2 \int_{\Gamma} h d\Gamma. \quad (2.11)$$

Należy wykazać, że ciąg przybliżeń (2.11) jest zbieżny w $\tilde{W}_2^1(\Gamma)$ do rozwiązania uogólnionego.

3. Rozwiązanie zadania

T w i e r d z e n i e

Jeżeli istnieje rozwiązanie problemu (2.1), (2.3), w którym funkcja $\varphi(a^2)$ spełnia warunek (2.5), to ciąg przybliżeń (2.11) jest zbieżny w $\tilde{W}_2^1(\Gamma)$ do rozwiązania uogólnionego.

D o w ó d

Dla dowodu wprowadzimy następujące oznaczenia:

$$(F,h)_{\Gamma} = \int_{\Gamma} a(F,h)d\Gamma \quad (3.1)$$

$$\|F\|_{\Gamma} = \int_{\Gamma} a(F,F)d\Gamma \quad (3.2)$$

Wykorzystując nierówność Friedrichsa [3], można łatwo wykazać, że dla funkcji z $\dot{W}_2^1(\Gamma)$ zachodzi

$$\|F\|_{\dot{W}_2^1} \leq C \|F\| \quad (3.3)$$

Uwzględniając (3.1), (3.2) i (2.11) oraz stosując kolejno: nierówność modułową dla całek, nierówność trójkąta, nierówność Buniakowskiego-Schwarza, szacujemy:

$$\begin{aligned} & |(F^{(n+1)} - F^{(n)}, h)_\Gamma| = \\ & = \left| \int_\Gamma [\bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \cdot a(F^{(n)}, h) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1) \cdot a(F^{(n-1)}, h)] d\Gamma \right| = \\ & = \left| \int_\Gamma [\bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \cdot a(F^{(n)}, h) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1) \cdot a(F^{(n-1)}, h) + \right. \\ & \quad \left. + \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \cdot a(F^{(n-1)}, h) - \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \cdot a(F^{(n-1)}, h)] d\Gamma \right| \leq \\ & \leq \int_\Gamma \left\{ \left| \varphi(\|F^{(n)}\|_1) a(F^{(n)} - F^{(n-1)}, h) \right| + \left| \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1) \right| \left| a(F^{(n-1)}, h) \right| \right\} d\Gamma \leq \\ & \leq \int_\Gamma \left\{ \left| \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \right| + \frac{|\bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1)|}{\|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_1} \|F^{(n-1)}\|_1 \right\} \|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_1 \|h\|_1 d\Gamma = A \end{aligned}$$

Przyjmując, że występujące w (3.4) wyrażenie

$$\frac{|\bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1)|}{\|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_1} \|F^{(n-1)}\|_1$$

w (n+1)-ej iteracji jest stałe oraz wykorzystując (2.5) mamy

$$\left| \bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) \right| + \frac{|\bar{\varphi}(\|F^{(n)}\|_1) - \bar{\varphi}(\|F^{(n-1)}\|_1)|}{\|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_1} \|F^{(n-1)}\|_1 \leq \eta < 1 \quad (3.5)$$

Powyższa nierówność i nierówność Buniakowskiego-Schwarza pozwalają (3.4) oszacować następująco:

$$A \leq \eta \int_{\Gamma} \|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_1 \cdot \|h\|_1 d\Gamma \leq$$

$$\leq \eta \|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_{\Gamma} \|h\|_{\Gamma}. \quad (3.6)$$

Z oszacowań (3.4) i (3.6) wynika

$$|(F^{(n+1)} - F^{(n)}, h)_{\Gamma}| \leq \eta \|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_{\Gamma} \quad (3.7)$$

Z ostatniej nierówności otrzymujemy

$$\|F^{(n+1)} - F^{(n)}\|_{\Gamma} \leq \eta \|F^{(n)} - F^{(n-1)}\|_{\Gamma} \quad (3.8)$$

skąd wynika, że

$$\|F^{(n+1)} - F^{(n)}\|_{\Gamma} \leq \eta^n \|F^{(1)} - F^{(0)}\|_{\Gamma} \quad (3.9)$$

Z nierówności (3.9) oraz z warunku $\eta < 1$ wynika

$$\|F^{(n+1)} - F^{(n)}\|_{\Gamma} \rightarrow 0 \quad \text{dla } n \rightarrow \infty$$

oraz

(3.10)

$$\|F^{(n+1)} - F^{(n)}\|_{\dot{W}_2^1} \rightarrow 0 \quad (\text{por. (3.3)})$$

Z ostatniej zależności i zupełności przestrzeni \dot{W}_2^1 wynika, że ciąg $\{F^{(n)}\}$ jest zbieżny. c.b.d.o.

LITERATURA

- [1] Borkowski S.: Torsion of a physically nonlinear bar with a multiply connected cross-section, Bull. Acad. Polon. Sci, Sér. sci. tech., 10, 24 (1976), [793-797].
- [2] Jędrzejczyk J.: Metoda rozwiązań sprężystych teorii płyt dla ośrodków nieliniowych fizycznie, ZN Pol. Śl., Mat.-Fiz., 28, (1977) [55-60].
- [3] Langenbach A.: Monotone Potentialoperatoren in Theorie und Anwendung, Springer-Verlag, Berlin-Heidelberg - New York 1977.
- [4] Kauderer H.: Nichtlineare Mechanik, Springer-Verlag, 1958.
- [5] Wójcik R.: Wariacyjne ujęcie problemu brzegowego teorii skręcania prętów dla ośrodka nieliniowego fizycznie, ZN Pol. Śl. Mat.-Fiz., 25, (1974) [201-206].
- [6] Wójcik R.: Wariacyjno-różnicowa metoda rozwiązywania zadań brzegowych nieliniowej teorii skręcania prętów, ZN Pol. Śl. Mat.-Fiz., 28 (1977) [233-240].

- [7] Bykow Dł., SzaczujeW W.A.: Ob odnom obobsczeni metoda uprugich reszenij, Prikl. Mat. Mech. 2, 33, (1969) [290-296].
- [8] Illuszyn A.H.: Płastyczność', Gostechizdat, 1948.
- [9] Sobolew S.ł.: Niekotoryje primienienija funkcjonalnogo analiza w matematicheskoj fizykie, Izd. L.G.U., 1950.

МЕТОД УПРУГИХ РЕШЕНИЙ В КРАЕВЫХ ВОПРОСАХ СВЯЗАННЫХ С ТЕОРИЕЙ КРУЧЕНИЯ
СТЕРЖНЕЙ, ФИЗИЧЕСКИ НЕЛИНЕЙНЫХ

Р е з ю м е

Применяя метод упругих решений был представлен ряд приближённых решений вопросов теории кручения стержней физически нелинейных в области сцепления. Доказана также сходность этого ряда в плоскости W_2^1 по отношению к общему решению.

THE METHOD OF ELASTIC SOLUTIONS IN THE BOUNDARY PROBLEMS
OF PHYSICALLY NON-LINEAR RODS TORSION THEORY

S u m m a r y

Using the method of elastic solutions the sequence of approximations of the boundary problem of physically non-linear rods torsion theory has been presented, in the simply connected region; also, the convergence of this sequence in the W_2^1 space to the generalized solution was demonstrated.