

УДК 384.374

Н.Г.Бураго, В.Н.Кукуджанов

### **О континуальном разрушении и локализации деформаций**

В подавляющем большинстве используемых численных моделей континуального разрушения (см. например [1-14]) расчетные зоны разрушения неправдоподобно обширны, а локализация деформаций выражена настолько слабо, что интерпретация результатов расчета процессов разрушения часто зависит от воображения расчетчика. При попытках достижения более сильной локализации деформаций появляется аномальная зависимость зон разрушения от размера и формы ячеек сетки, означающая потерю сходимости решения.

Причины такого поведения численных моделей континуального разрушения до конца не ясны и вопрос о том, какими свойствами должны обладать такие модели для эффективного описания локализации деформаций и эволюции зон разрушения, остается до сих пор открытым и актуальным.

Предлагаемые теоретическая модель и метод численного решения направлены на устранение отмеченных выше недостатков с тем, чтобы проследить развитие магистральных трещин в виде узких полос разрушения, представляющих скачки скорости и перемещения, а также всплески деформаций.

1. Постановка задачи. Система уравнений, описывающая поведение термоупругопластической повреждающейся среды разрабатывалась многими авторами (см. обзоры в [1-14]) и используется здесь в варианте, описанном в работе [15]. Система уравнений содержит законы сохранения массы, импульса и энергии, а также кинематические соотношения

$$\frac{d\rho}{dt} + \rho \mathbf{e} : \mathbf{I} = 0, \quad \rho \frac{d\mathbf{u}}{dt} = \nabla \cdot \boldsymbol{\sigma}, \quad \rho \frac{dU}{dt} = \boldsymbol{\sigma} : \mathbf{e} + \rho r + \nabla \cdot \mathbf{q}, \quad \mathbf{F}^{-T} = \nabla \otimes \overset{\circ}{\mathbf{x}},$$

$$\boldsymbol{\varepsilon} = \frac{1}{2}(\mathbf{I} - \mathbf{F}^{-T} \cdot \mathbf{F}^{-1}), \quad \mathbf{e} = \frac{1}{2}(\mathbf{L} + \mathbf{L}^T), \quad \mathbf{e} = \frac{d\boldsymbol{\varepsilon}}{dt} + \boldsymbol{\varepsilon} \cdot \mathbf{L} + \mathbf{L}^T \cdot \boldsymbol{\varepsilon}, \quad \mathbf{L} = \nabla \otimes \mathbf{u}, \quad \mathbf{u} = \frac{d\mathbf{x}}{dt} \quad (1)$$

и определяющие соотношения, которые заслуживают более подробного рассмотрения, приводимого ниже. Здесь использованы традиционные обозначения:  $\rho$  - плотность,  $\mathbf{u}$  - скорость материальной сплошной среды,  $t$  - время,  $\mathbf{x}$  - эйлеров радиус-вектор ( актуальная конфигурация),  $\overset{\circ}{\mathbf{x}}$  - лагранжев радиус-вектор (начальная конфигурация),  $\mathbf{F}$  - градиент деформации,  $\mathbf{L}$  - градиент скорости,  $\boldsymbol{\varepsilon}$  - тензор деформации Альманси,  $\mathbf{e}$  - эйлеров тензор скорости деформации,  $\boldsymbol{\sigma}$  - тензор напряжений Коши,  $U$  - внутренняя энергия единицы массы,  $\mathbf{q}$  - вектор теплового потока,  $T$  - температура,  $r$  - массовый источник тепла,  $d/dt$  - материальная временная производная,  $\nabla$  - оператор пространственного дифференцирования в актуальной конфигурации,  $\mathbf{I}$  - тензорная единица.

Определяющие соотношения представляют связи между характеристиками состояния бесконечно малого объема сплошной среды, накладываемые законами термодинамики. Образует минимальный набор взаимно независимых параметров состояния бесконечно малого объема сплошной среды:  $\pi = (T, \overset{\circ}{\boldsymbol{\varepsilon}}, \overset{\circ}{\boldsymbol{\chi}}, \frac{dT}{dt}, \overset{\circ}{\mathbf{e}}, \frac{d\overset{\circ}{\boldsymbol{\chi}}}{dt}, \nabla T)$ , где  $\overset{\circ}{\boldsymbol{\chi}} = (\overset{\circ}{\boldsymbol{\varepsilon}}_p, \theta)$  - структурные параметры: тензор пластической деформации  $\overset{\circ}{\boldsymbol{\varepsilon}}_p$  и повреждаемость  $\theta$ , определяемые далее и ответственные за изменение внутренней структуры сплошной среды, то есть за развитие дислокаций и микротрещин, соответственно. Нулики отмечают материальные тензоры, связанные с пространственными тензорами соотношениями

$$\overset{\circ}{\boldsymbol{\varepsilon}} = \mathbf{F}^T \cdot \boldsymbol{\varepsilon} \cdot \mathbf{F}, \quad \overset{\circ}{\mathbf{e}} = \mathbf{F}^T \cdot \mathbf{e} \cdot \mathbf{F}, \quad \overset{\circ}{\boldsymbol{\sigma}} = \mathbf{F}^{-1} \cdot \boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{F}^{-T}, \quad \frac{d\overset{\circ}{\boldsymbol{\varepsilon}}}{dt} = \overset{\circ}{\mathbf{e}}, \quad \overset{\circ}{\boldsymbol{\sigma}} \cdot \overset{\circ}{\mathbf{e}} = \boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{e}$$

Из первого закона термодинамики, утверждающего закон сохранения энергии, и второго закона термодинамики, закона возрастания энтропии  $\eta$

$$\rho T \frac{d\eta}{dt} - T \nabla \cdot \left( \frac{\mathbf{q}}{T} \right) - \rho r \geq 0$$

следует неравенство скорости диссипации  $D$

$$D = -\rho \left( \eta + \frac{\partial \varphi}{\partial T} \right) \frac{dT}{dt} + \left( \overset{\circ}{\boldsymbol{\sigma}} - \rho_0 \frac{\partial \varphi}{\partial \boldsymbol{\varepsilon}} \right) : \overset{\circ}{\mathbf{e}} - \rho_0 \frac{\partial \varphi}{\partial \boldsymbol{\chi}} : \frac{d \overset{\circ}{\boldsymbol{\chi}}}{dt} + \frac{1}{T} \mathbf{q} \cdot \nabla T \geq 0$$

Здесь  $\varphi = U - T\eta$  - свободная энергия единицы массы.

Свободная энергия и скорость диссипации принимаются такими:

$$\varphi = \frac{K}{2\rho_0} \left( \ln \frac{\rho}{\rho_0} + \beta(T - T_0) \right)^2 + \frac{\mu}{2\rho} (\boldsymbol{\varepsilon}' - \boldsymbol{\varepsilon}'_p)^2 : \mathbf{I}$$

$$D = H(\Phi_p) k_p \sqrt{\boldsymbol{\varepsilon}'_p : \boldsymbol{\varepsilon}'_p} + H(\Phi_\theta) k_\theta \left( \frac{d\theta}{dt} \right)^2 + \frac{k_q}{T} \nabla T \cdot \nabla T$$

В данной записи полагается, что упругие составляющие девиатора деформации  $\boldsymbol{\varepsilon}' - \boldsymbol{\varepsilon}'_p$  малы по сравнению с единицей. Эффект температурного расширения учитывается членом с коэффициентом  $\beta$ . Составляющая скорости диссипации, отвечающая за пластическое течение, полагается однородной функцией первого порядка от скорости пластической деформации, что соответствует случаю упругопластической среды. Скорость пластической деформации растет при выполнении условия активного нагружения  $\Phi_p(T, \boldsymbol{\varepsilon}, \boldsymbol{\varepsilon}_p, \theta, \mathbf{e}) \geq 0$ . Полагается также, что материал пластически несжимаем (скорость диссипации зависит только от девиатора скорости пластической деформации, что обычно хорошо выполняется для металлов). Сопrotивляемость среды, представленная модулями упругости и пределом текучести, помимо температуры, деформации и пластической деформации, зависит также от дополнительного структурного параметра состояния  $\theta$ , называемого поврежденностью:  $\mu = \mu_0(T)g_\mu(\theta)$ ,  $K = K_0(T)g_K(\theta)$ ,  $k_p = k_{p0}(T)g_p(\theta)$ , где  $\hat{E}_0 = \hat{E}_0(T)$ ,  $\mu_0 = \mu_0(T)$  - модули упругости,  $k_{s0} = k_{s0}(T, \boldsymbol{\varepsilon}, \boldsymbol{\varepsilon}_p)$  - предел текучести, для неповрежденной сплошной среды. Убывающие от 1 до 0

функции  $g_\mu, g_k, g_\sigma$  обеспечивают спад сопротивления среды с ростом поврежденности, который происходит при выполнении условия разрушения  $\Phi_\theta(T, \epsilon, \epsilon_p, \theta) \geq 0$ . Кинетика процесса разрушения определяется зависимостью скорости диссипации от скорости роста поврежденности.

В результате определяющие соотношения принимают следующий вид:

$$\eta = -\frac{\partial \phi}{\partial T}, \quad U = \phi - T \frac{\partial \phi}{\partial T}, \quad \mathbf{q} = k_q \nabla T, \quad \boldsymbol{\sigma} = -p \mathbf{I} + \boldsymbol{\sigma}', \quad \boldsymbol{\sigma}' = 2\mu(\boldsymbol{\epsilon}' - \boldsymbol{\epsilon}'_p),$$

$$p = K \frac{\rho}{\rho_0} \left( \ln \frac{\rho}{\rho_0} + \beta(\bar{\theta} - \bar{\theta}_0) \right), \quad \epsilon'_p = H(\Phi_p) \sqrt{\epsilon'_p : \epsilon'_p} \boldsymbol{\sigma}' / k_p, \quad \frac{d\theta}{dt} = H(\Phi_\theta) k_\theta^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial \theta}, \quad (2)$$

Граничные условия имеют вид:

$$\begin{aligned} \mathbf{x} \in S_{un}, \quad t \geq 0 : \mathbf{u} \cdot \mathbf{n} &= u_n^* \\ \mathbf{x} \in S \setminus S_{un}, \quad t \geq 0 : (\boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{n}) \cdot \mathbf{n} &= P_n^* \\ \mathbf{x} \in S_{u\alpha}, \quad t \geq 0 : \mathbf{u} \cdot \boldsymbol{\tau}_\alpha &= u_{\tau\alpha}^* \\ \mathbf{x} \in S \setminus S_{u\alpha}, \quad t \geq 0 : (\boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{n}) \cdot \boldsymbol{\tau}_\alpha &= P_\alpha^* \\ \mathbf{x} \in S_T, \quad t \geq 0 : T &= T^* \\ \mathbf{x} \in S \setminus S_T, \quad t \geq 0 : \mathbf{q} \cdot \mathbf{n} &= q_n^* \end{aligned} \quad (3)$$

где  $\alpha = 1, 2$ . Начальные условия имеют вид:

$$t = 0 : \mathbf{x} = \overset{o}{\mathbf{x}}, \quad \mathbf{u} = \mathbf{u}_o^*, \quad T = T_0, \quad \epsilon_p = 0, \quad \square = 0 \quad (4)$$

Таким образом, требуется решить начально-краевую задачу для системы уравнений (1)-(2) с граничными (3) и начальными (4) условиями.

**2. Численный метод.** Алгоритм решения основан на модификации неявной конечно-элементной схемы, построенной в работе [16] и реализован в рамках интегрированного пакета прикладных программ "АСТРА".

**3. Результаты.** Рассмотрим типичное решение о растяжении стандартного образца, расчетная область показана на Рис. 1. Левая и нижняя границы представляют оси симметрии, правая граница движется вправо с постоянной

скоростью  $V_o$ , верхние границы свободны. Входные данные приведены ниже:

$$K_o = 975, \mu_o = 369, k_{p0} = 1, c_o = \frac{K_o + 4/3\mu_o}{\rho_o} = 1,$$

$$k_\theta = 10^3, \Phi_\sigma = \sigma \odot: \sigma \ominus - k_p^2, \Phi_\theta = \varepsilon_{\max} - 10^{-2},$$

$$c_V = 1, k_q = 1, \beta = 0.0001,$$

где  $\varepsilon_{\max}$  - максимальная главная деформация,  $c_o$  - скорость звука,  $V_o = 10^{-3} c_o$  - скорость движения правой границы. В начальный момент времени  $\Phi_\theta \geq 0$  образец находится в недеформированном состоянии с нулевыми значениями скоростей, перемещений, пластических деформаций и поврежденности при безразмерной температуре  $T_o = 100$ . Безразмерная интенсивность массового источника/стока тепла при его включении была  $r = \pm 0.1$ , зона его действия представляла прямоугольник (1.9, 0, 2.1, 1). Тепловые потоки на границах занулялись. Использовались лагранжевы подвижные конечно-элементные сетки, состоящие из первоначально одинаковых (квадратных или (лево/право)- ориентированных треугольных) ячеек с шагом 1/15, 1/30 и 1/60 в разных вариантах. Развитие узких зон локализации деформаций можно видеть на рис. 1. для трех случаев процесса: разрушение упругого материала (а), упругопластического материала (б), упругопластического материала при совместном действии растяжения и нагрева узкой вертикальной зоны под концентратором (в). Видно, что пластичность навязывает свое предпочтительное направление распространения зоны локализации деформаций.

При достаточно интенсивном нагреве разрушение упругопластического материала происходит как в упругом материале, а в режиме умеренного нагрева развиваются две "трещины": сначала косая, которая затем останавливается, а завершает разрушение вертикальная "трещина", развивающаяся в зоне интенсивного нагрева. Графики горизонтального

смещения, среднего напряжения и максимальной главной деформации вдоль горизонтальной линии, пересекающей узкие зоны разрушения, показаны на рис. 2. Поведение этих характеристик типично для внутренних контактных границ и имитирует магистральную трещину в рамках континуального подхода.

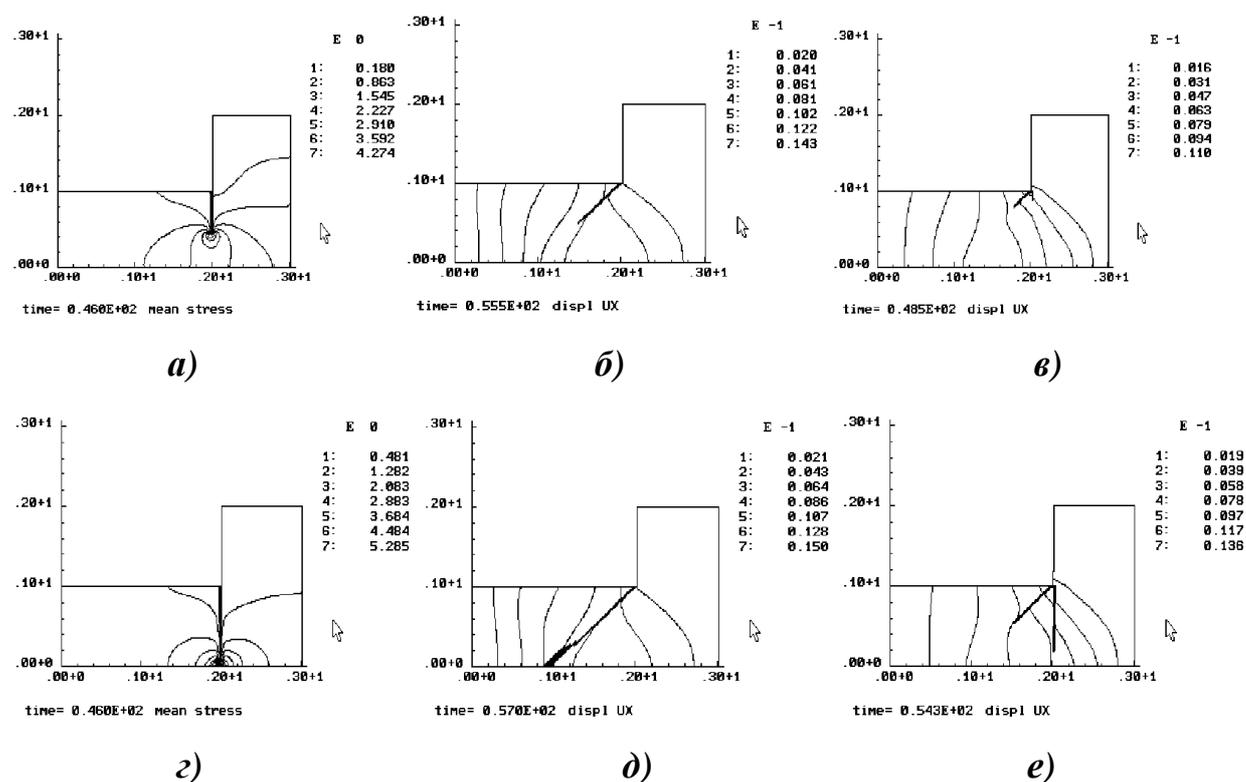
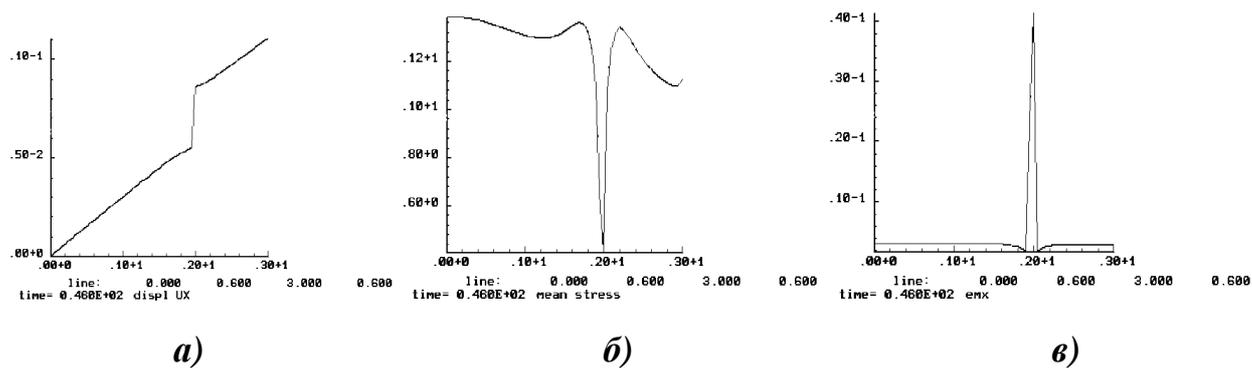


Рис. 1. Моды процесса разрушения для случаев упругого материала (а,г), упругопластического материала (б,д), упругопластического материала при совместном действии растяжения и нагрева узкой вертикальной зоны под концентратором.

Поврежденность и деформация в зоне разрушения имеют очень большой всплеск типа дельта-функции, напряжения падают до нуля, а смещения претерпевают резкий скачок.

Расчеты показали, что интенсивный нагрев ускоряет процесс разрушения, в то время как локальное охлаждение зоны предполагаемого разрушения замедляет ее развитие.



*Рис. 2. Графики горизонтального смещения (а), среднего напряжения (б) и максимальной деформации (в) вдоль горизонтальной линии (0,0.6,3,0.6) для случая разрушения упругого материала, показанного на Рис. 1а. В остальных случаях качественное поведение такое же.*

Временной шаг при появлении зоны разрушения резко уменьшается из-за ограничения приращения деформации на шаге по времени в связи с требованиями точности расчета. Процесс развития зон разрушения становится динамическим. Моды разрушения сохраняются при измельчении шага сетки и смене формы ячеек.

Работа поддерживалась Российским Фондом Фундаментальных Исследований по грантам 01-01-00659 и 01-00-00173.

## Литература

1. Майнчен Дж. и Сак С. Метод расчета "Тензор", Вычислительные методы в гидродинамике, под ред. Б. Олдера, С. Фернбаха, М. Ротенберга, М., Мир, 1967, с. 185-211.
2. Работнов Ю.Н. Механика твердого деформируемого тела, М., Наука, 1979.
3. Krajcinovic O., Lamaitre J. (1987, Editors) Continuum Damage Mechanics. Theory and Application. (CISM, Lectures, Udina) Springer-Verlag, Vienna
4. Lamaitre J., Chaboche J.L. Mechanics of Solid Materials, Cambridge Univ. Press, UK, 1990.
5. Кукуджанов В.Н. Численное моделирование динамических процессов деформирования и разрушения упругопластических сред, Успехи механики, 1985, т.8, N. 4, с. 21-65.
6. Кукуджанов В.Н. Микроскопическая модель разрушения неупругого материала и ее применение к исследованию локализации деформаций, Изв. РАН, МТТ, N. 5, 1999.
7. Кондауров В.И. Об уравнениях упруговязкопластической среды с конечными деформациями // ПМТФ. 1982. N4. С. 133-139.
8. Аптуков В.Н. Модель термоупругопластической поврежденной среды. Приложение к откольному разрушению. ФГВ, 1986, т.22, N.6, с.120-130.
9. Глушко А.И. Об одном подходе к разрушению горных пород // Изв. АН СССР. МТТ. 1988. N3. С. 130-135.
10. Lemaitre J. A course on Damage Mechanics. Springer-Verlag, 1992.
11. Sluis L.J., De Borst R., Muhlhaus. H.B., Int. J. Solids and Struct.,30, 1993, 1153-71.
12. Kukudzhanov V.N., Bourago N.G., Kovshov A.N., Ivanov V.L., Shneiderman D.N. On the problem of Damage and Localization of Strains. Preprint 1995:10. Goteborg: Chalmers Univ.Technol., 1995. 35 p.

13. Ковшов А.Н. О локализации деформаций в неупругом слое, вызванной движением массивного штампа // Изв. РАН. МТТ. 1996. N4. С. 47-53.
14. Фомин В.М., Гулидов А.И., Сапожников Г.А. и др. Высокоскоростное взаимодействие тел, Новосибирск: Изд-во СО РАН, 1999, 600 с.
15. Бураго Н.Г., Глушко А.И., Ковшов А.Н., Термодинамический метод получения определяющих уравнений для моделей сплошных сред, Известия РАН, МТТ, N.6, 2000, с. 4-15.
16. Бураго Н.Г., Кукуджанов В.Н. Решение упругопластических задач методом конечных элементов. Пакет прикладных программ "АСТРА": Препринт 326. М.: ИПМ АН СССР, 1988. 68 с.