

На основании соотношения (12) с учетом (8) нетрудно получить приближенное уравнение, определяющее оптимальную ширину кольцевой решетки при больших значениях ее внутреннего радиуса ( $\alpha R_1 \gg 4$ )

$$\sum_{i=H, E} \frac{F(\alpha_i) [2\alpha_i W \sqrt{R_1/R_2} \exp(-\alpha_i W) - F(\alpha_i)]}{(1 + \delta_i) \alpha_i^2 [1 - (2\alpha_i R_1)^{-1} + 2(2\alpha_i R_1)^{-2}]} = 0, \quad (13)$$

где

$$F(\alpha) = 1 - (2\alpha R_1)^{-1} + 3(2\alpha R_1)^{-2} - \sqrt{R_1/R_2} [1 - (2\alpha R_2)^{-1} + 3(2\alpha R_2)^{-2}] e^{-\alpha W}.$$

Аналогичное уравнение для малых значений внутреннего радиуса решетки ( $\alpha R_1 \ll 0.1$ ) принимает вид

$$\sum_{i=H, E} \frac{G(\alpha_i) [W \exp(-\alpha_i R_2) / \sqrt{R_2} - G(\alpha_i)]}{(1 + \delta_i) \alpha_i [\ln(\gamma \cdot 2\alpha_i R_1) - 2\alpha_i R_1 + (\alpha_i R_1)^2]} = 0, \quad (14)$$

где

$$G(\alpha) = \sqrt{R_2} (1 - \alpha R_2/3) - \sqrt{R_1} (1 - \alpha R_1/3),$$

постоянная Эйлера  $\gamma \approx 1.78$ .

### Литература

- [1] Tien P. K. Opt. Lett., 1977, v. 1, N 2, p. 64—66.
- [2] Милер М., Скальски М. Письма в ЖТФ, 1979, т. 5, № 23, с. 1447—1451; Opt. Commun., 1980, v. 33, N 1, p. 13—16.
- [3] Heitmann D., Optiz C. IEEE J. Quantum Electron, 1981, v. 17, N 7, p. 1257—1263.
- [4] Hatakoshi G., Fujita H., Goto K. Appl. Optics, 1984, v. 23, N 11, p. 1749—1753.
- [5] Киселев В. А., Прохоров А. М. Квант. электр., 1982, т. 9, № 7, с. 1437—1442.
- [6] Boyd J. T., Chen C. L. Appl. Optics, 1976, v. 15, N 6, p. 1389—1393.
- [7] Киселев В. А. Квант. электр., 1974, т. 1, № 7, с. 1578—1584.
- [8] Киселев В. А., Прохоров А. М. Квант. электр., 1977, т. 4, № 2, с. 544—555.
- [9] Справочник по лазерам / Под ред. А. М. Прохорова. М.: Сов. радио, 1978, т. 2, с. 91.

Институт общей физики  
АН СССР  
Москва

Поступило в редакцию  
19 января 1987 г.

## О ВОЗМОЖНОСТИ ВОЗБУЖДЕНИЯ СОЛИТОНА ПРОДОЛЬНОЙ ДЕФОРМАЦИИ В НЕЛИНЕЙНО-УПРУГОМ СТЕРЖНЕ

А. М. Самсонов, Е. В. Сокуринская

Постоянный интерес привлекают исследования нелинейных волн конечной амплитуды в деформируемых твердых телах. Математическому изучению формирования и распространения уединенных волн и солитонов в нелинейно-упругих стержнях и пластинах посвящены, например, работы [1—4], однако при попытках экспериментального обнаружения таких волн возникают серьезные трудности. Такое несоответствие привело к уточнению исходной физической модели распространения нелинейных волн в твердом теле [5, 6] и более детальным оценкам возможности существования уединенных волн конечной деформации.

Уравнение длинных нелинейных волн продольной деформации в нелинейно-упругом стержне имеет вид уравнения «с двумя дисперсиями» [5]

$$v_{tt} - c_0^2 v_{xx} = \frac{1}{2} \left[ \frac{\beta}{\rho} v^2 + v^2 R^2 (v_{tt} - c_1^2 v_{xx}) \right]_{xx}, \quad (1)$$

где  $v = u_x$  — продольная деформация,  $t$  — время,  $x$  — продольная координата,  $\rho$  — плотность и  $\nu$  — коэффициент Пуассона материала,  $c_0$  и  $c_1$  — скорости продольной и сдвиговой волн в стержне,  $R$  — радиус поперечного сечения стержня,  $\beta = 3E + 2l(1 - 2\nu)^3 + 4m(1 - 2\nu) \times \times (1 + \nu)^2 + 6l\nu^2$  — параметр нелинейности, а  $E$  — модуль Юнга материала. При выводе (1)

предполагалось, что материал стержня описывается в рамках нелинейной модели Мурнагана с модулями упругости ( $l, m, n$ ), учитывались конечные деформации («геометрическая нелинейность») и влияние поперечного движения частиц стержня в виде связи поперечного смещения  $w$  с продольной деформацией (пуассоновое сжатие или растяжение):  $w = -rvv$ , где  $r$  — радиальная координата. Последнее вытекает из гипотезы плоских сечений и предположения о том, что боковая поверхность стержня свободна от радиальных напряжений. Члены в правой части (1) должны быть малы по сравнению со слагаемыми основного волнового оператора; баланс нелинейного и дисперсионных членов позволяет изучать квазистационарные и, в том числе, уединенные волны. Обычный путь оценки параметров возможного солитона деформации основан на приведении (1) к эволюционному уравнению Кортевега де Вриза (КдВ) (см. [1-4, 7]), что, как следует из [5, 6], сужает класс локализованных решений (1) и дает грубые оценки для амплитуды  $A$ , ширины  $\lambda$  и скорости  $V$  солитона деформации, а именно:  $V > c_0$ ,  $\lambda^2 \sim A^{-1}$ .

Однопараметрическое семейство локализованных решений (1) вида  $v(x, t) = A \operatorname{ch}^{-2}[\lambda^{-1}(x \pm Vt)]$  приводит к более точным зависимостям

$$V^2 = c_0^2 + \frac{A\beta}{3\rho}, \quad \lambda^2 = 2v^2 R^2 \left[ 1 + \frac{3\rho}{A\beta} (c_0^2 - c_1^2) \right], \quad (2)$$

причем тип нелинейности влияет не только на величину, но и на знак  $\beta$ . Запись  $\lambda^2$  из (2) в виде  $\lambda^2 = 2v^2 R^2 (V^2 - c_1^2)(V^2 - c_0^2)^{-1}$  и требование локализации импульса  $\lambda^2 > 0$  приводит к ограничениям на скорость  $V$  нелинейной волны  $V > c_0$  или  $0 < V < c_1$  и существованию так называемой «мертвой» зоны скоростей  $c_1 < V < c_0$ , при которых распространение локализованных нелинейных волн невозможно [6]. Формирование сверхзвуковых солитонов с  $V > c_0$  можно предсказать по уравнению КдВ, но существование дозвуковых солитонов с  $0 < V < c_1$  следует только из анализа уравнения (1). Солитоны уравнения КдВ совпадают с частными решениями (1) при  $V > c_0$ ,  $A \ll 3E(1+2\nu)[2\beta(1+\nu)]^{-1}$ .

Вторая трудность в экспериментах по возбуждению уединенных волн деформации состоит в выборе таких параметров начального импульса, которые позволят избежать «мертвой» зоны скоростей, оставляя справедливыми предположения о малости и равенстве по порядку величины нелинейных и дисперсионных членов в уравнении (1). Как известно, большие амплитуды начального импульса деформации порождают ударную волну в твердом теле (сильная нелинейность), а малые приводят к дисперсионному расплыванию импульса; поэтому для создания локализованной волны необходимо удовлетворить условию, связывающему постоянные материала и параметры начального возбуждения

$$\|v_{\max}|_{t=0} = |A|_{t=0} \sim \frac{6E}{|\beta|} \left( \frac{\nu R}{\lambda} \right)^2 \frac{|V^2 - c_1^2|}{c_0^2} \Big|_{t=0}, \quad (3)$$

которое следует из анализа уравнения (1).

Наиболее простым опытом представляется возбуждение сверхзвуковой уединенной нелинейной волны (солитона) сжатия ( $A < 0$ ), не приводящей к пластическому течению. Из (2) и (3) следует, что для этого параметры начального импульса должны удовлетворять условиям

$$V > c_0, \quad |A| < e_n, \quad \lambda > \nu R \sqrt{\frac{3E}{|\beta| e_n} \frac{(1+2\nu)}{(1+\nu)}}, \quad (4)$$

где  $e_n$  — предел пластичности материала; кроме того, необходимо  $\beta < 0$ . Последнее, по данным [8], выполняется для большинства металлов, полимеров типа полистирола, кристаллов типа поваренной соли. Расчеты показывают, что при возбуждении в торце стержня импульса сжатия с максимальным давлением  $P_0$  и шириной  $\lambda$ , удовлетворяющей (4), на расстоянии  $l$  от конца стержня может сформироваться локализованная плоская волна сжатия, имеющая амплитуду  $A$ , ширину  $\lambda$  и скорость  $V$

$$l \sim \frac{R\nu}{4} \left( \frac{E}{|\beta|} \right)^{3/2}, \quad |A| \sim \frac{P_0}{E}, \quad \lambda \sim \nu R \sqrt{2 + \frac{3E(1+2\nu)}{\beta(1+\nu)}}, \quad V \sim c_0 \sqrt{1 + \frac{A_5}{3E}}. \quad (5)$$

Максимальное смещение  $w$  боковой поверхности стержня вследствие пуассоновского расширения оценивается по величине  $A$ :  $w = -R\nu A$ .

В частности, для полубесконечного стержня из полистирола ( $R=0.4$  см,  $E=3.6 \cdot 10^9$  Н/м<sup>2</sup>,  $c_0=1.8 \cdot 10^3$  м/с,  $\nu=0.35$ ,  $E/\beta=-0.06$ ,  $e_n=10^{-2}$ ), нагруженного ударной волной с  $P_0=300$  атм, длительностью  $\tau=3$  мкс ( $\lambda \sim 5$  мм), можно ожидать формирования уединенной волны (со-

солитона) сжатия с характеристиками:  $|A| \sim 8 \cdot 10^{-3}$ ,  $\lambda \sim 7$  мм,  $V=1.02c_0$ ,  $|w| \sim 10$  мкм на расстоянии  $l \sim 7$  мм от торца.

Приведем также пример расчета параметров солитона сжатия для стержня с  $R=0.4$  см из латуни Л-62 ( $E=10^{11}$  Н/м<sup>2</sup>,  $\nu=0.3$ ,  $c_0=3.4 \cdot 10^3$  м/с,  $E/\beta=-0.08$ ,  $\epsilon_{\text{н}}=2.5 \cdot 10^{-3}$ ,  $P_0=1000$  атм,  $\tau \sim 4$  мкс,  $\lambda \sim 1.4$  см):  $|A| \sim 10^{-3}$ ,  $\lambda \sim 2.0$  см,  $V=1.002c_0$ ,  $|w| \sim 1.2$  мкм,  $l \sim 20$  см.

В стержнях из материалов с  $\beta > 0$  (полимеры, оргстекло, плавленный кварц, стекло) возможно возбуждение сверхзвукового солитона растяжения ( $A > 0$ ). Оценка параметров такой нелинейной волны по (5) в стержне из плавленного кварца ( $E=7.8 \cdot 10^{10}$  Н/м<sup>2</sup>,  $\nu=0.25$ ,  $E/\beta=0.17$ ,  $c_0=5.4 \cdot 10^3$  м/с,  $\epsilon_{\text{н}}=6.4 \cdot 10^{-3}$ ,  $R=0.4$  см), сформированной из начального импульса при  $P_0=780$  атм и  $\tau \sim 2$  мкс ( $\lambda \sim 11$  мм) дает:  $l \approx 50$  см от торца,  $A \sim 10^{-3}$ ,  $\tau \approx 3$  мкс ( $\lambda \approx 24$  мм),  $V \approx 1.001c_0$ ,  $|w| \sim 1$  мкм.

Рассмотрим условие возбуждения дозвуковых солитонов. Определение  $V$  по (2) при ограничении  $|A| < \epsilon_{\text{н}}$  приводит к следующему условию на упругие модули Мурнагана и другие упругие характеристики материала, в котором можно было бы ожидать формирования дозвуковых солитонов сжатия ( $\beta > 0$ ) или растяжения ( $\beta < 0$ ):

$$\kappa \equiv \frac{3E(1+2\nu)}{2|\beta|\epsilon_{\text{н}}(1+\nu)} < 1. \quad (6)$$

Однако для большинства материалов  $\kappa \gg 1$ :  $\kappa=10^3$  для оргстекла,  $\kappa=500$  для стали,  $\kappa=200$  для латуни, и, значит, по нашим оценкам, в стержнях из таких материалов дозвуковые солитоны образоваться не могут. Материал, удовлетворяющий условию (6), и, следовательно, допускающий формирование дозвуковых солитонов, должен иметь большие значения параметра нелинейности  $|\beta|$  и  $\epsilon_{\text{н}}$ . Подходящими характеристиками могут, по-видимому, обладать полимеры ( $\kappa \sim 10$  для некоторых полистиролов). Следует также отметить, что уравнение (1) описывает длинные нелинейные волны из несжимаемых высокоэластичных нелинейных материалов неогукера типа, поэтому можно ожидать выполнения условия (6) для резин, каучуков и т. п.

Важно оценить влияние диссипации на распространение нелинейных волн в стержне. Известно [9], что механизм диссипации упругих волн прежде всего обусловлен объемной и сдвиговой вязкостью, рассеянием на микро неоднородностях и теплопроводностью. Эксперименты и расчеты [9] показывают, что для тех частот, при которых еще не возникает рассеяния на отдельных кристаллах в структуре вещества, т. е. при значениях  $\lambda$ , много больших межатома расстояния, затухание волн можно считать экспоненциальным с коэффициентом затухания  $\alpha$ . Однако зависимость  $\alpha$  от параметров материала и  $\lambda$  различна [9, 10] для линейной (индекс «1») и нелинейной (индекс «2») волн

$$\alpha_1 = \pi \epsilon \lambda^{-1}, \quad \alpha_2 = 8\pi^2 \eta (\rho c \lambda^2)^{-1}, \quad (7)$$

где  $\epsilon$  — постоянный коэффициент потерь,  $\eta$  — вязкость. В случае  $\alpha_1 \ll \alpha_2$  затухание волн описывается линейной теорией, при  $\alpha_1 \gg \alpha_2$  наоборот. Оценка  $\alpha_1$  и  $\alpha_2$  для солитона деформации растяжения в стержне из плавленного кварца радиуса  $R=0.4$  см при параметрах:  $\epsilon=1.7 \cdot 10^{-6}$ ,  $\eta=6.7 \cdot 10^{-4}$  кг/м·с,  $\lambda \sim 24$  мм дает:  $\alpha_1=2 \cdot 10^{-4}$  м<sup>-1</sup>,  $\alpha_2=7 \cdot 10^{-6}$  м<sup>-1</sup>  $\ll \alpha_1$ , т. е. характерное расстояние затухания  $\alpha_2^{-1} \sim 10^5$  м приблизительно на порядок превышает расстояние затухания  $\alpha_1^{-1}$ , оцененное по линейной теории.

## Литература

- [1] Nariboli G. A., Sedov A. J. Math. Anal. and Appl., 1970, v. 32, N 3, p. 661—677.
- [2] Островский Л. А., Сутин Л. М. ПММ, 1977, т. 41, № 3, с. 531—537.
- [3] Самсонов А. М. ДАН СССР, 1984, т. 277, № 2, с. 332—335.
- [4] Самсонов А. М., Сокуринская Е. В. ПММ, 1987, т. 51, в. 3, с. 483—488.
- [5] Samsonov A. M. In: Proc. of the Intern. Conf. on Plasma Phys. Kiev: Naukova dumka, 1987, v. 4, p. 88—90.
- [6] Самсонов А. М. ДАН СССР, 1988, т. 299, № 5, с. 1111—1114.
- [7] Вигдорчик Н. Е., Иоффе И. В. Письма в ЖТФ, 1982, т. 8, № 5, с. 314—316.
- [8] Францевич И. Н., Воронов Ф. Ф., Банута С. А. Упругие постоянные и модули упругости металлов и неметаллов. Киев: Наукова думка, 1982. 286 с.
- [9] Красильников В. А., Крылов В. В. Введение в физическую акустику. М.: Наука, 1984. 312 с.
- [10] Полякова А. Л. Письма в ЖЭТФ, 1986, т. 7, № 2, с. 76—78.