

Teknillinen korkeakoulu

Mat-5.187 Epälineaarisen elementtimenetelmän perusteet (Mikkola/Ärölä)

6. harjoitus ke 12.3.2003 klo 10-12 U356

1. Isotrooppisen hyperelastisen materiaalin elastinen potentiaali voidaan kirjoittaa oikeanpuoleisen Cauchyn-Greenin muodonmuutostensorin $\mathbf{C} = \mathbf{F}^T \mathbf{F}$ pääinvarianttien avulla muodossa

$$\psi = \psi(I_1(\mathbf{C}), I_2(\mathbf{C}), I_3(\mathbf{C})). \quad (1)$$

Osoita, että tässä tapauksessa saadaan PK2 jännitystensoriksi (5.4.52)

$$\mathbf{S} = 2 \left(\frac{\partial \psi}{\partial I_1} + I_1 \frac{\partial \psi}{\partial I_2} \right) \mathbf{I} - 2 \frac{\partial \psi}{\partial I_2} \mathbf{C} + 2 I_3 \frac{\partial \psi}{\partial I_3} \mathbf{C}^{-1}. \quad (2)$$

Edellä on merkitty $I_i = I_i(\mathbf{C})$.

2. Osoita, että tehtävää 1 vastaten Cauchyn jännitystensori voidaan esittää muodossa

$$\boldsymbol{\sigma} = 2J^{-1} \left(\frac{\partial \psi}{\partial I_1} + I_1 \frac{\partial \psi}{\partial I_2} \right) \mathbf{B} - 2J^{-1} \frac{\partial \psi}{\partial I_2} \mathbf{B}^2 + 2J^{-1} I_3 \frac{\partial \psi}{\partial I_3} \mathbf{I}, \quad (3)$$

missä $\mathbf{B} = \mathbf{F} \mathbf{F}^T$ on vasemmanpuoleinen Cauchyn-Greenin muodonmuutostensori ja I_1, I_2 ja I_3 ovat kyseisen tensorin pääinvariantit.

3. Puhtaassa tilavuudenmuutoksessa muodonmuutosgradinetti on muotoa $\mathbf{F} = \alpha \mathbf{I}$, missä α on vakio. Laske neo-Hookelaista materiaalmallia käyttäen Cauchyn jännitys tässä tapauksessa ja totea, että saatu jännitys vastaa hydrostaattista jännitystä $\boldsymbol{\sigma} = p \mathbf{I}$, jossa paine on

$$p = \frac{\mu}{J} (J^{2/3} - 1) + \frac{\lambda}{J} \ln J. \quad (4)$$

4. Olkoon PK2 jännitystensorin ja Greenin-Lagrangen venymätensorin nopeuksien välinen yhteys

$$\dot{\mathbf{S}} = \mathbf{C}^{SE} : \dot{\mathbf{E}}. \quad (5)$$

Johda vastaava spatiaalinen muoto

$$\boldsymbol{\sigma}^{\nabla T} = \mathbf{C}^{\sigma T} : \mathbf{D}, \quad (6)$$

missä $\boldsymbol{\sigma}^{\nabla T}$ on Cauchyn jännityksen Truesdellin aikaderivaatta ja \mathbf{D} on venymänopeustensori.