

**ЧИСЛЕННОЕ ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЭФФЕКТИВНЫХ УПРУГИХ  
ХАРАКТЕРИСТИК ВОЛОКНИСТОГО КОМПОЗИТНОГО  
МАТЕРИАЛА**

**Е. А. Кушнеров, асп.**

*ГВУЗ «Приднепровская государственная академия  
строительства и архитектуры»*

**1. Введение.** В настоящее время во многих отраслях промышленности широко используются композитные материалы, состоящие из нескольких компонентов с различными физико-механическими характеристиками. Как правило, свойства композитов значительно превосходят свойства обычных однородных материалов. Так, высокая прочность и жесткость могут сочетаться с небольшим объемным весом, повышенной стойкостью к воздействию агрессивных сред, пр. Распространенным методом расчета композитов является приближенная замена исходного неоднородного материала на эквивалентный ему однородный материал с некоторыми осредненными (т.н. эффективными) характеристиками.

Определение эффективных характеристик является одной из актуальных проблем современной механики композитов. Многие аналитические методы не обладают универсальностью и позволяют получить решение только для отдельных частных случаев [1, 2]. Данная работа посвящена численному определению эффективных модулей упругости волокнисто-армированного композитного материала [3]. Для этого используется метод конечных элементов, реализованный в программном комплексе «Ansys» [4].

**2. Методика численного моделирования.** Рассматриваемый композитный материал состоит из матрицы и однонаправленных волоконистых включений. Включения расположены периодически в узлах квадратной решетки. При расчетах были приняты следующие свойства компонентов: волокна – сталь, модуль Юнга  $E_1 = 210$  ГПа, плотность  $\rho_1 = 7800$  кг/м<sup>3</sup>, коэффициент Пуассона  $\mu_1 = 0.28$ ; матрица – алюминий,  $E_2 = 70$  ГПа,  $\rho_2 = 2700$  кг/м<sup>3</sup>,  $\mu_2 = 0.32$ . Объемная доля волокон  $c$  изменялась от 0.1 до 0.78. Отметим, что максимально возможное значение  $c$ , отвечающее случаю контакта соседних включений, равно  $\pi/4 = 0.7853\dots$

Для вычисления эффективных характеристик достаточно рассмотреть выделенный представительный элемент материала, которым является ячейка периодичности (рис. 1). Ячейка периодичности представляет собой куб с длиной грани  $L$ . Здесь I – волокно, II – матрица. Инструментами ПК «Ansys» была построена модель ячейки периодичности, при этом использовался метод построения «снизу-вверх». Полученная модель дискретизировалась конечно-элементной сеткой (рис. 2). Использовались стандартные конечные элементы: Solid 186 (трехмерный квадратичный элемент с двадцатью узлами) для матрицы и Solid 187 (трехмерный квадратичный элемент с десятью узлами) для во-

локна. Количество конечных элементов варьировалось от 5500 до 6300 в зависимости от объемной доли волокна.

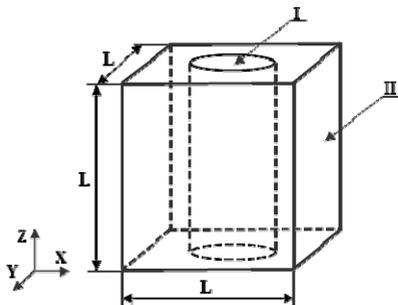


Рис. 1. Ячейка периодичности.

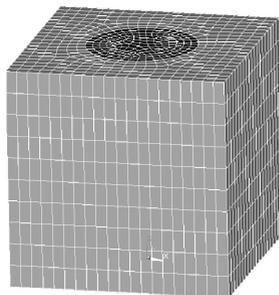


Рис. 2. Конечно-элементная модель.

Рассматриваемый композитный материал является трансверсально-ортоотропным. Его упругие свойства характеризуется шестью независимыми эффективными коэффициентами [5]: модули Юнга при продольном  $E_L = E_z$  и поперечном  $E_T = E_x = E_y$  растяжении-сжатии, модули сдвига в случае антиплоской  $G_L = G_{xz} = G_{yz}$  и плоской  $G_T = G_{xy}$  деформации; коэффициенты Пуассона при продольном  $\mu_L = \mu_{zx} = \mu_{zy}$  и поперечном  $\mu_T = \mu_{xy} = \mu_{yx}$  растяжении-сжатии, причем  $\mu_{xz} = \mu_{yz} = \mu_L E_T / E_L$ . Продольный модуль Юнга  $E_L$  с высокой степенью точности может быть определен по простому правилу смеси; численная оценка погрешности приведена в [2]. Среди остальных эффективных характеристик наиболее важными для практических расчетов являются поперечный модуль Юнга  $E_T$  и модули сдвига  $G_L, G_T$ .

Для определения модуля Юнга  $E_T$  использовалась модель нагружения, приведенная на рис. 3. На одной из граней ячейки ( $x = 0$ ) задавалась жесткая заделка (перемещения всех точек поверхности грани равны нулю), а к противоположной грани ( $x = L$ ) прикладывалась кинематическая нагрузка в виде перемещения  $u_x$  всех точек грани в направлении оси  $x$ . В образце возникали нормальные напряжения  $\sigma_x$ , все остальные компоненты напряжений равнялись нулю. Путем последовательных итераций, изменяя значение модуля Юнга в модели из эквивалентного однородного материала, добивались равенства общей энергии деформации композитного и однородного материалов при одинаковых перемещениях  $u_x$ . При выполнении этого условия, значение эффективного модуля  $E_T$  принималось равным соответствующему значению модуля Юнга эквивалентного материала.

Аналогичным образом определялись эффективные модули сдвига.

Для вычисления модуля  $G_T$  рассматривалась деформация чистого сдвига

в плоскости  $xу$  под действием касательных напряжений  $\tau_{xy}$ . На грани  $x=0$  задавалась жесткая заделка, а к противоположной грани  $x=L$  прикладывалась кинематическая нагрузка в виде перемещения в направлении оси  $y$  (рис. 4).

Для вычисления модуля  $G_L$  рассматривалась деформация чистого сдвига в плоскости  $xz$ . Жесткая заделка задавалась на грани  $z=0$ , а грань  $z=L$  смещалась в направлении оси  $x$  под действием кинематической нагрузки (рис. 5). При этом в образце возникали только касательные напряжения  $\tau_{xz}$ .

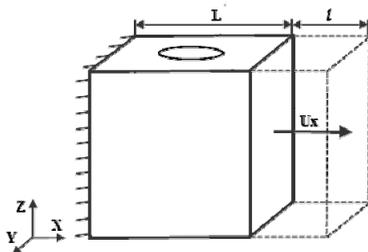


Рис. 3. Растяжение в направлении оси  $x$ .

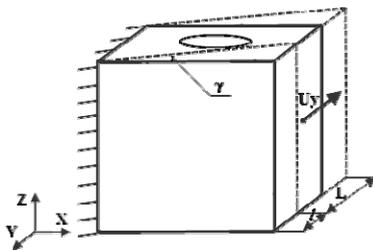


Рис. 4. Сдвиг в плоскости  $xу$ .

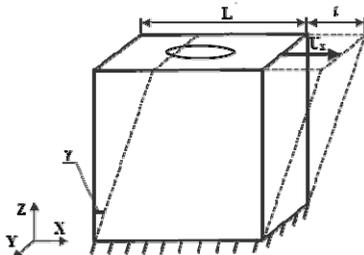


Рис. 5. Чистый сдвиг в плоскости  $xz$ .

**3. Численные результаты.** На рис. 6–8 приведены зависимости эффективных упругих модулей от объемной доли волокон  $c$ . Данные представлены в безразмерном виде и нормированы по отношению к свойствам матрицы. На рис. 6  $E^* = E_L/E_2$ , на рис. 7  $G^* = G_T/G_2$ , на рис. 8  $G^* = G_L/G_2$ . Модуль сдвига изотропной матрицы равен  $G_2 = E_2/[2(1 + \mu_2)]$ .

Результаты численных расчетов в программном комплексе «Ansys» сравниваются с приближенными аналитическими решениями, полученными при помощи метода рядов Фурье [2, 6]. Во всех трех случаях разница не превышает 5%. Отметим, что аналитические решения дают заниженные значения эффективных модулей. Это может быть связано с недостаточным количеством удерживаемых членов разложений Фурье.

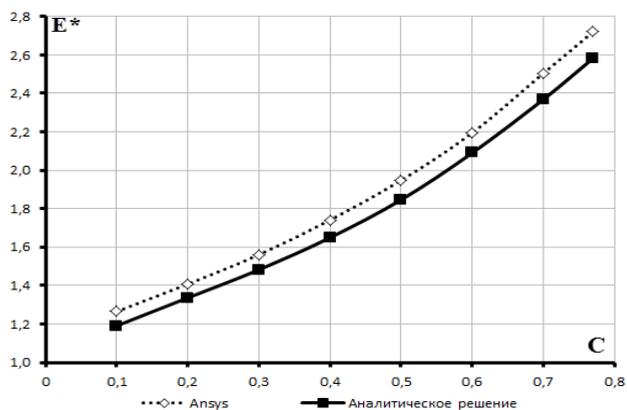


Рис. 6. Эффективный модуль Юнга  $E_T$ .

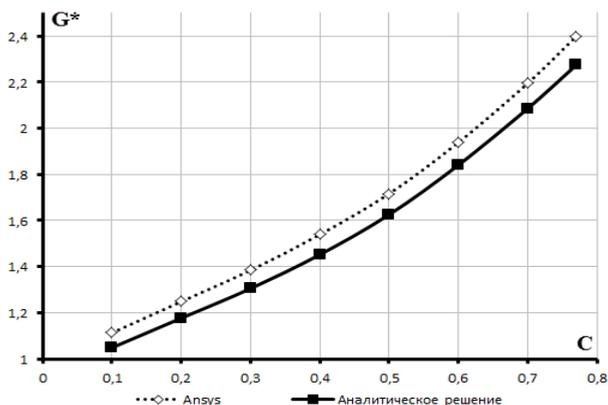


Рис. 7. Эффективный модуль сдвига  $G_T$ .

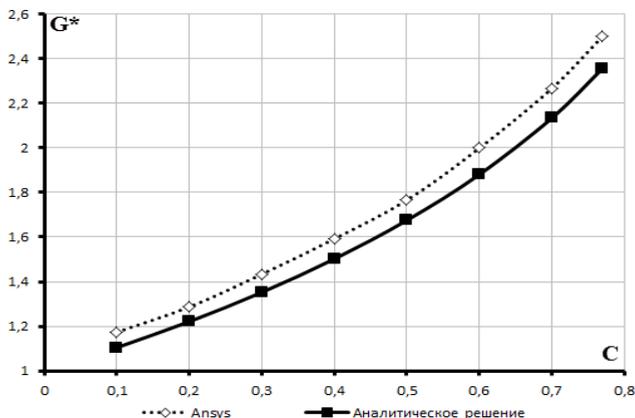


Рис. 8. Эффективный модуль сдвига  $G_L$ .

**4. Выводы.** В работе обоснована возможность применения программного комплекса «Ansys» для определения эффективных упругих характеристик микронеоднородных композитных материалов. Предложенный метод расчета основывается на приравнивании энергии деформации ячейки периодичности композитной структуры и энергии деформации эквивалентной однородной среды. Найдены эффективные модули упругости однонаправленного волокнисто-армированного композитного материала. Полученные численные результаты хорошо согласуются с известными аналитическими решениями.

**Благодарности.** Работа выполнена при поддержке фонда им. Гумбольда, грант № 3.4-Fokoop-UKR/1070297.

#### Список использованных источников

1. Кристенсен Р.М. Введение в механику композитов. – М.: Мир, 1982. – 334 с.
2. Большаков В.И., Андрианов И.В., Данишевский В.В. Асимптотические методы расчета композитных материалов с учетом внутренней структуры. – Днепропетровск: «Пороги», 2008. – 196 с.
3. Павлов В.П., Нусратуллин Э.М., Филиппов А.А. Методика определения упругих характеристик гибридного композиционного материала и оценка ее точности // Известия КГАСУ. – 2012. – № 3 (21). – С. 167 – 174.
4. Басов К. А. ANSYS в примерах и задачах. – Москва: «Компьютер-Пресс», 2002. – 224 с.
5. Головчан В.Т. Анизотропия физико-механических свойств композитных материалов. – К.: Наукова думка, 1987. – 304 с.
6. Andrianov I., Danishevs'kyu V., Kushnerov I. Spatial localization of linear waves in 1D and 2D composite materials // ZAAM. – 2013, in press.