Анотація. Розглянута проблема динамічного руйнування льодової поверхні активним робочим органом, що включає систему зубів клинової форми. Запропоновані оптимальні значення параметрів зуба, які забезпечують утворення тріщини нормального відриву з найменшою енергомісткістю та з високою якістю очищення.

Ключові слова: тріщина, льодова поверхня, розклинювання, клин, коефіцієнт інтенсивності напруження (КІН), берег тріщини.

У розробленому за участю автора пристрої для руйнування льоду з асфальтових і бетонних покриттів тротуарів і невеликих ділянок доріг вібраційним робочим органом, який складається з системи зубів клинової форми. Для оцінки енергетичних і якісних показників роботи вказаного робочого органа розглянемо умови і особливості динамічної взаємодії одиночного зуба з льодовою поверхнею.

Приймемо, що одиночний зуб робочого органа довжиною L (рис. 1) у вигляді жорсткого клина трикутної форми впроваджується у льодову поверхню перпендикулярно до неї з максимальною швидкістю $V_{\rm d}$. Тертям нехтуємо, бо маємо гладкий контакт.



Рис. 1. Схема утворення основної тріщини

На кінці клинового зуба розміщений спеціальний прямокутний ніж постійного перерізу довжиною ℓ_0 , який створює початкову тріщину. Необхідність такої тріщини диктується результатами досліджень ряду вчених [1, 2]. Згідно з цим дослідженням для ціленаправленого руйнування крихких матеріалів і зниження енергетичних затрат при утворенні тріщини сколювання перед зубом, необхідно щоб сформувалася штучна початкова тріщина. Цю функцію виконує вказаний ніж. Основна тріщина довжиною ℓ , яка утворюється в результаті занурення зуба конічної форми в льодову поверхню, утворюється в результаті розвитку початкової тріщини і її береги дотикаються в точці О; її положення відносно точок сходу B_1 і B_2 берегів тріщини з клиновою поверхнею зуба наперед невідоме. Позначимо максимальну ширину клина рівну 2h, кут розходження між його щоками –2^β. Припустимо, що швидкість деформації льодової поверхні V_л менше швидкості розповсюдження хвиль Релея С_{*R*} в льодовому масиві.

Для вирішення динамічних рівнянь плоскої теорії пружності для цього випадку застосуємо метод комплексних змінних і метод Л.А. Галіна [3, 4, 5]. Щоб врахувати в розрахунках швидкість $V_{\rm Д}$ замість нерухомої системи координат (x, y) скористаємося рухомою системою (ξ, η) , пов'язаною з рухомим клином

$$\xi = x + V_{\Pi}t; \quad \eta = y. \tag{1}$$

Сила розклинювання P складається з двох складових: динамічної сили P_1 і сили лобового опору P_2 – рівнодіючої проекції нормальних сил на вісь 0η .

Для складової *P*₁ отримано залежність

$$P_{1} = 2hp_{0} \frac{2(1-\mu) \begin{bmatrix} \left(1-\frac{1}{2}m^{2}\right)^{2} - \sqrt{1-m^{2}} \times \\ \times \sqrt{1-\frac{1-2\mu}{2(1-\mu)}m^{2}} \end{bmatrix}}{\begin{bmatrix} \left(1-\frac{1}{2}m^{2}\right) - \sqrt{1-m^{2}} \times \\ \times \sqrt{1-\frac{1-2\mu}{2(1-\mu)}m^{2}} \end{bmatrix}}, (2)$$

де $p_0 = \frac{E}{2(1-\mu^2)}; m = \frac{V_{\pi}}{C_R}; E - модуль Юн$ $га; <math>\mu -$ коефіцієнт Пуассона.

З формули (2) виходить, що сила P_1 зменшусться із зростанням швидкості руху клина, прагне до нуля при підході до критичної швидкості. Вона не залежить від форми і повністю визначається товщиною клина, швидкістю $V_{\rm d}$ і пружними характеристиками льоду E і μ .

Залежність зміни $P_1^* = \frac{P_1}{2hp_0}$ від *m* при $\mu = 0,35, E = 1,1 \cdot 10^9$ H/м² представлена на рис. 2.

Лобовий опір *P*₂ визначається за співвідношенням

$$P_{2} = 2 \int_{\ell}^{L} (\sigma_{\eta})_{\eta=0} \cdot f'(\xi) d\xi.$$
 (3)

Враховуючи, що рівняння бічних поверхонь клина рівне

$$f(\xi) = \pm tg\beta \cdot \xi , \qquad (4)$$



Рис. 2. Графік зміни сили P_1^* від *т*

а розподіл нормальних напружень на бічних поверхнях клина має вигляд

$$(\sigma_{\eta})_{\eta=0} = \frac{C_0}{\pi \xi^{\frac{1}{2}} (\xi - \ell)^{\frac{1}{2}}},$$
 (5)

$$p = \frac{2E}{(1+\mu)m^2\sqrt{1-\frac{1-2\mu}{2-2\mu}m^2}} \times \left[\sqrt{(1-m^2)\left(1-\frac{1-2\mu}{2-2\mu}m^2\right)^2 - \left(1-\frac{1}{2}m^2\right)^2}\right],$$
(6)

отримаємо

$$P_{2} = \frac{2tg\beta \cdot ph}{\pi} \int_{\ell}^{L} \frac{d\xi}{\xi^{\frac{1}{2}} (\xi - \ell)^{\frac{1}{2}}} =$$

$$= \frac{tg\beta \cdot ph}{\pi} \ln\left(\frac{\sqrt{L - \ell_{2}} + \sqrt{L}}{\sqrt{\ell_{2}}}\right),$$
(7)

Введемо заміну $\psi(\ell_2) = \ln\left(\frac{\sqrt{L-\ell_2}+\sqrt{L}}{\sqrt{\ell_2}}\right).$

На рис. 2 побудовано залежність функції $P_2^* = \frac{P_2}{ph}$ від β , при різних значеннях функції $\psi(\ell_2)$.

Якщо позначити товщину оброблюваної льодової поверхні H_0 , то при повному її розклинюванні зубом повинно виконуватися співвідношення

$$\ell_2 = H_0 - L \tag{8}$$

або

$$\frac{p^2 h^2}{K_{IC}^2} = H_0 - L. \tag{9}$$



Рис. 3. Залежність функції $P_2^* = \frac{P_2}{ph}$ від β , при різних значеннях функції $\psi(\ell_2)$

Звідси знайдемо необхідну ширину клина

$$2h = \frac{2K_{IC}}{p}\sqrt{(H_0 - L)}.$$
 (10)

Найважливішим чинником, що забезпечує ефективне і малоенергоємне розклинювання льодової поверхні, є забезпечення умов для утворення прямолінійної тріщини, нормальної до вказаної поверхні.

У роботах [6, 7] встановлено, що існує критична швидкість деформації ізотропного крихкого тіла $V_{\rm d}^*$, при перевищенні якої тріщина руйнування починає скривлюватися і розгалужуватися. При цьому різко погіршуються умови крихкого руйнування.

$$V_{\Pi}^* = m^* \cdot C_R. \tag{11}$$

При руйнуванні льодових покриттів при коефіцієнті Пуассона $\mu = 0,35$, $C_R = 3,0.10^3$ м/с маємо $V_{\Pi}^* = 2091$ м/с.

Пристрій для руйнування льоду має значно меншу швидкість, тому викривлення нормальних тріщин руйнування не повинно відбуватися. При зануренні конічного зуба робочого органа по нормалі до льодової поверхні в результаті її розклинювання відбувається додатковий розвиток тріщини в горизонтальному напрямку. Закон зміни довжини L₀ вільної зрівноваженої тріщини встановлений І.А. Маркузоном [8].



Рис. 4. Розрахункова схема зміни довжини тріщини

I.А. Маркузоном отримано умову, яка встановлює зв'язок між усіма розрахунковими параметрами

$$\frac{2Eh^*}{(1+\mu)(\chi+1)F(\kappa)\sqrt{\ell^2-b^2}} = \frac{K_{IC}}{\sqrt{\pi\ell}}, \quad (12)$$

де $F(\kappa)$ – повний еліптичний інтеграл першого роду з модулем $\kappa = \frac{\sqrt{\ell^2 - 6^2}}{\ell}$ при умові ($\epsilon < \ell$). В результаті граничного переходу із співвідношення (12) отримано шукану залежність для $L_0 = \ell - \epsilon$. При підстановці відповідних значень знаходимо величину $L_0 = 0,0225$ м. Зі збільшенням параметра h^* розмір тріщини збільшується, максимальне збільшення L_{0max} має місце при повному зануренні. Ця обставина сприяє додатковому руйнуванню льодової поверхні.

Очевидно, що мінімальну відстань між двома рядами зубів в робочому органі пристрою для руйнування льоду слідує прийняти рівною $2L_0$.

Фактичну відстань (мінімальну) слідує вибирати з урахуванням додаткового розклинювання льодової поверхні L^* при поступовому русі пристрою, тобто величина між зубової відстані повинна бути рівна $2L_0 + L^*$.

При роботі пристрою для руйнування льоду процес розклинювання льодової поверхні нормальними тріщинами руйнування слід розділити на дві стадії: перша – розвиток тріщини в однорідному льодовому масиві; друга – оцінка напружень у вершині тріщини, коли вона виходить на межі розділу двох середовищ (льоду і асфальтобетону).

Для спрощення розрахунків в обох випадках будемо розглядати тріщини, навантажені по берегах однаковими зосередженими силами. Перший випадок. Розглянемо в умовах плоского напруженого стану навантажені півплощини з перпендикулярними до її межі краєвими тріщинами; на берегах тріщини одиничної ширини прикладені самозрівноважені зосереджені сили *P*. Розрахункову схему наведено на рис. 4.



Рис. 5. Схема навантаження тріщини

Наближений вираз для КІН *К*₁ отриманий в роботі Саврук М.П. [9]

$$K_{I} = \frac{2P\sqrt{\frac{C}{2\pi\ell}}}{\sqrt{1 - \left(\frac{s}{\ell}\right)^{c}}}.$$
 (14)

При
$$s = \frac{\ell}{2}, \qquad K_I = \frac{2P\sqrt{\frac{C}{2\pi\ell}}}{\sqrt{1 - \left(\frac{1}{2}\right)^c}}.$$
 (15)

Вираз для С має вигляд

$$C = \frac{2\pi^2}{(\pi^2 - 4)}.$$
 (16)

Точний вираз для K_I отримано в результаті чисельного рішення інтегральних рівнянь в роботі [10].

Для відношення
$$\frac{e}{\ell} = 0,5$$
 маємо $K_I = \frac{2,71P}{\sqrt{\pi\ell}}.$ (17)

Другий випадок. Припустимо, що на лінію з'єднання двох різних середовищ під прямим кутом виходить міжфазна тріщина нормального відриву. Розрахункову схему в декартових і полярних координатах представлено на рис. 5. Модуль зсуву G_1 , G_2 і коефіцієнт Пуассона μ_1 , μ_2 мають різні значення.



Рис. 6. Схема міжфазної тріщини

Згідно з дослідженнями П.М. Савчука [10] компоненти напруги σ_x , σ_y , τ_{xy} поблизу вершини тріщини представляються у вигляді

$$\sigma = \left[\frac{K_I}{\sqrt{2\pi}r^{\lambda}}\right] f(\lambda, \theta) , \qquad (18)$$

де $\lambda - \varepsilon$ диний дійсний корінь характеристичного рівняння

$$2\cos \pi \lambda + 4\gamma_2 \left(\lambda - 1\right)^2 - \left(\gamma_1 + \gamma_2\right) = 0, \quad (19)$$

який знаходиться в інтервалі (1, 0), тут

$$\gamma_1 = \frac{\chi_1 G_2 - \chi_2 G_1}{G_2 + \chi_2 G_1}; \tag{20}$$

$$\gamma_2 = \frac{G_2 - G_1}{G_1 + \chi_1 G_2}; \tag{21}$$

$$\chi_1 = 3 - 4\mu_1$$
, $\chi_2 = 3 - 4\mu_2$.

КІН *K*₁ визначається за асимптотичною формулою

$$K_{I} = \lim_{x \to 0} \sqrt{2\pi} x^{\lambda} \sigma_{x}(y,0) \quad (y > 0). \quad (22)$$

Значення λ при $\mu_1 = 0.35$; $\mu_2 = 0.30$ для відношення $q = \frac{G_2}{G_1}$ [7, 11] буде рівне при плоскому напруженому стані $\lambda = 0.24 - 0.27$ залежно від q. Розрахункову формулу для K_1 отримано в такому вигляді

$$\sqrt{2\pi}P\left(\frac{\ell}{2}\right)^{\lambda-1}q(1+\chi_1)\left[(2\lambda-1)\times\right]$$
$$K_{I\Phi} = \frac{\times(q+\chi_2) + (3-2\lambda)(1+q\chi_1)}{2\pi\alpha\sin\pi\lambda + 2\beta(1-\lambda)}, \quad (23)$$

de
$$\alpha = (q + \chi_2)(1 + q\chi_1); \beta = -4(q + \chi_2)(1 - q).$$

На основі проведених розрахунків динамічного руйнування льодової поверхні активним робочим органом, що включає систему зубів клинової форми, отримали оптимальні значення параметрів зуба, які забезпечують утворення тріщини нормального відриву з найменшою енергомісткістю та з високою якістю очищення, встановили значення КІН на поверхні льодового покриття та на межі міжфазного переходу та закон зміни довжини L_0 вільної зрівноваженої тріщини.

- Баренблатт Г.Н., Салганик Р.Л., Черепанов Г.П. О неустановившемся распространении трещин. // Прикл. математика и механика. 1962. №3. С.328 334.
- Hartranft R.I., Sih G.C. Alternating method applied to edge and surface crack problems // Methods of analysis and solution of crack problems. – Leyden: Noordhoff Intern. Publ., 1973. – P. 179 – 238. – (Mechanics of fracture; 1).

- Галин Л.А. Контактные задачи теории упругости. – М.: Гостехиздат, 1953.
- Баренблатт Г.Н., Черепанов Г.П. О расклинивании хрупких тел. // Прикл. математика и механіка. – 1960. – №4. – С.667 – 682.
- Мусхелишвили Н.И. Некоторые основные задачи математической теории упругости. – М.: Наука, 1966. – 707 с.
- Панасюк В.В. Механика разрушения и прочность материалов: Справ. пособие.– К.: Наук. думка, 1988. – Т.2. Савчук М.П. Коэффициенты интенсивности напряжений в телах с трещинами. – 620 с.
- Yoffe E. The moving Griffith crack. Phil. mag. – 1951. – Vol. 42. – №330.
- Маркузон І.А. О расклинивании хрупкого тела клином конечной длины // Прикл. математика и механика. – 1961. – №2. – С. 356 – 361.
- Саврук М.П. Двумерные задачи упругости для тел с трещинами. – К.: Наук. думка, 1981. – 324 с.
- Механика разрушения и прочность материалов, К.: Наук. думка. Т.2. Савчук М.П. Коэффициенты интенсивности напряжений в телах с трещинами, 1988. 620 с.
- Cook T.S., Erdogan F. Stresses in bonded materials with a crack perpendicular to the interface // Int. J. Eng. Sci. – 1972, – 10, №8. – P. 667 – 697.

Рецензент: Ф.І. Абрамчук, професор, д.т.н., ХНАДУ.

Стаття надійшла до редакції 19 грудня 2007 р.