

# РЕОЛОГИЧЕСКОЕ УРАВНЕНИЕ СЫПУЧИХ СРЕД ПРИ СВОБОДНОМ СКОЛЬЖЕНИИ

Ершков С.В.

---

В настоящей работе приводится исследование динамики скольжения слоя сыпучих (гранулированных) материалов, на примере лавинообразного соскальзывания верхнего слоя песка по поверхности песчаного массива (*без хаотического перемешивания*), в поле силы тяжести.

В конце работы полученные результаты применяются к исследованию процесса схода лавины с поверхности горного склона. На основании предложенной математической модели приводится оценка Времени схода лавины, её максимальной скорости движения; полученные результаты вполне согласуются с экспериментальными данными.

Исследование позволяет присоединить данный раздел механики к разделам, исследованным ранее с точки зрения операционной автомодельности – нового подхода [1-2] к исследованию Временных (эволюционных) процессов [3-8], предложенного автором.

---

Поскольку концепция операционной автомодельности [1] подразумевает независимость от масштабов в исследуемой модели, в [2] предложена следующая схема условного разделения (представлений):

## **I. Микро-Мир:**

Времени не существует, его роль (фактически) играет волновая функция состояния  $\Psi$ , полностью описывающая квантово-механическое состояние объекта исследования в заданной точке пространства. Изменение состояния отдельно взятой частицы описывается уравнением Шрёдингера. Факт приводимости уравнения Шрёдингера к уравнениям типа Риккати установлен в варианте операционной автомодельности в работе [3].

## II. Мезо-Мир:

Время многолико, схема его моделирования зависит от рассматриваемого процесса, параметризуется через энтропию и/или через динамические инварианты протекающего процесса.

При этом факт приводимости к уравнениям типа Риккати основных уравнений механики, а именно:

- уравнений динамики жидкости и газа (уравнений Навье-Стокса) [4],
- уравнений электро-магнитной динамики Максвелла [5],
- уравнений Эйлера вращения твёрдого тела [6],

- а также уравнений транспорта тепла [7] и популяционной динамики [8] был установлен в варианте операционной автомодельности, без ограничений общности.

Учитывая приведенные выше примеры, нам остаётся показать факт приводимости к уравнениям типа Риккати основных уравнений нелинейной динамики – *реологии* – твёрдых тел переменной массы (*гранулированных, сыпучих материалов*), что и было сделано в данной работе.

## III. Макро-Мир:

Современные представления об эволюции Вселенной восходят к простейшей космологической модели Эйнштейна-Фридмана, оперирующей с трехмерным неевклидовым пространством переменного во времени радиуса кривизны  $R(t)$ . Указанное пространство предполагается в этой модели однородным и изотропным, а время выступает в качестве формального параметра. Факт приводимости уравнений Эйнштейна-Фридмана к уравнениям типа Риккати установлен в варианте операционной автомодельности в работе [2].

Итак, в работах [1-8] были детально исследованы основные эволюционные уравнения динамики, механики (*в т.ч., квантовой механики*) и популяционной динамики с точки зрения операционной автомодельности [1-2], а именно:

- Система уравнений Эйнштейна-Фридмана, описывающая простейшую космологическую модель эволюции Вселенной,
- Система полных уравнений Навье-Стокса для случая осесимметричных закрученных течений вязкого сжимаемого газа,
- Система уравнений электро-магнитной динамики Максвелла,
- Волновое уравнение (на примере квантово-механического уравнения Шрёдингера),
- Система уравнений Эйлера вращения твёрдого тела,
- Уравнение транспорта тепла (уравнение диффузии),
- Модифицированное логистическое уравнение (с учётом фактора сопротивления среды).

Проведенное исследование позволило сделать вывод о топологическом подобии рассмотренных эволюционных моделей (уравнений): их решения подобны друг другу и решениям уравнений типа Риккати [9].

Учитывая приведенную выше схему условного разбиения эволюционных процессов на классы (*по масштабам области их протекания*), рассмотрим ниже эволюционную модель реологии гранулированных, сыпучих материалов – для того чтобы убедиться в **глобальном топологическом подобии** моделей эволюционных процессов в различных областях механики (*в т.ч., квантовой механики*), динамики (*в т.ч., электро-магнитной динамики*), физики твёрдых тел, космологии и популяционной динамики (*роста численности популяций в биологии и математической социологии*).

---

Рассмотрим с качественной точки зрения кинематику процесса *приведения в движение* из состояния покоя, *собственно свободного движения* в поле силы тяжести, и *последующей остановки (торможения)* слоя лавинообразной массы сыпучих материалов; она состоит из трёх основных этапов:

1. Преодолевается необходимый барьер, т.н. **предел текучести** (для неподвижно лежащего массива сыпучих материалов этот параметр определяется углом наклона  $\alpha$  поверхности массива по отношению к горизонтальной плоскости), и верхний, очень тонкий слой песка начинает “течь”, или - ссыпаться вниз по склону. Тем самым реализуется начальный этап пластической деформации: причина начала движения, а именно - касательное напряжение, превысившее предел текучести, перестает действовать, но деформация остаётся.

При этом зависимость предела текучести  $\sigma$  от среднего размера зерна (песчинки)  $d$  может быть определена при помощи следующей полуэмпирической формулы:

$$\sigma = \sigma_0 + k \cdot d^\eta \quad (1.1)$$

- где  $1/2 \leq \eta \leq 1$ , коэффициент  $k$  является положительной величиной, а формула (1.1) в целом предсказывает повышение предела текучести (угла предельного наклона песчаной горки  $\alpha$ ) с увеличением размера зерна  $d$ . Для песка очень мелкой фракции (например, в небольших песочных часах  $d$ : 1 мкм ÷ 3 мкм) предельный угол наклона равен примерно 50°. Для не очень крупного морского гравия ( $d$ : 100 мкм ÷ 2,5 мм) этот показатель составляет примерно 53÷54°.

2. Далее вступает в силу этап вязкой деформации, и для описания последующей динамики скольжения этого слоя песка мы можем воспользоваться законом вязкого трения Ньютона:

$$\frac{d}{dt} \Delta = \left( \frac{1}{\mu} \right) \cdot \sigma \quad (1.2)$$

- где  $\sigma$  - касательное напряжение в движущемся слое,  $\Delta$  - деформация, возникающая в результате воздействия  $\sigma$ ; кроме того, здесь  $\mu$  - динамическая

вязкость (коэффициент пропорциональности между напряжением и скоростью вызванной этим напряжением деформации).

3. На финальном этапе - этапе торможения – необходимо учитывать что пластическая деформация присутствует на всём пути следования соскальзывающего слоя песка (в дополнение к вязкой деформации) и этап пластической деформации начинается с самого начала движения соскальзывающего слоя (на старте), и действует вплоть до полной его остановки. Таким образом, для того чтобы произошла остановка “катящейся лавины”, должна совершиться определённая работа (здесь  $\Delta_{finish}$  – пластическая деформация в движущемся слое при его торможении;  $\rho$  - плотность песка,  $\rho \cdot d$  – удельная (на ед. площади поверхности) масса движущегося песчаного слоя толщиной  $d$ ;  $g$  – ускорение свободного падения;  $\alpha$  – угол наклона песчаной горки):

$$\int_0^t \sigma(t) d(\Delta_{finish} + \Delta) = \rho \cdot d \cdot g \cdot h - \left[ \rho \cdot d \cdot g \cdot \{h - \cos \alpha \cdot \int_0^t (\Delta'_{finish}(t) + \Delta'(t)) dt\} + \left( \frac{\rho \cdot d}{2} \right) \cdot (\Delta'_{finish}(t) + \Delta'(t))^2 \right].$$

На этом этапе движения подразумевается что напряжение, совершающее работу по остановке лавинообразной массы на расстоянии  $d$  ( $\Delta_{finish} + \Delta$ ), равно касательному вязкому напряжению в движущемся слое  $\sigma$  (1.2) на протяжении всего этапа торможения. Также подразумевается что кинетическая энергия движущегося слоя, накопленная на этапе свободного скольжения (1.2), полностью переходит в теплоту посредством работы (удельной) силы  $\sigma$  при остановке (торможении) скользящего слоя песка.

Дифференцируя обе части последнего выражения по  $t$ , получим

$$\sigma(t) = \rho \cdot d \cdot g \cdot \left( \cos \alpha - \left( \frac{\Delta''_{finish} + \Delta''}{g} \right) \right), \quad (1.3)$$

$$\Delta''_{finish} + \Delta'' = g \cdot \left( \cos \alpha - \left( \frac{\sigma(t)}{\rho \cdot d \cdot g} \right) \right) \quad (1.4)$$

Выражение (1.3) определяет *линейную* зависимость составляющих тензора касательного напряжения  $\sigma$  от тензора *ускорений* деформаций  $\Delta_{finish} + \Delta$  в движущемся слое при его торможении. Это – уравнение вынужденных колебаний, разновидность уравнений типа Риккати с постоянными коэффициентами [9].

Кроме того, из соотношений (1.2) и (1.4) мы можем сделать следующий вывод:

$$\Delta''_{finish} + \Delta'' = g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\mu}{\rho \cdot d} \right) \cdot \Delta' \quad (1.5)$$

При этом, до момента полной остановки движущегося слоя, должно с очевидностью выполняться следующее условие:

$$\sigma(t) > \sigma_0 + k \cdot d^\eta$$

Это означает, учитывая соотношение (1.1), что

$$\ddot{\varepsilon} = (\Delta''_{finish} + \Delta'') < g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\sigma_0}{\rho \cdot d} \right) - \left( \frac{k \cdot d^{\eta-1}}{\rho} \right) \quad (1.6)$$

- где  $1/2 \leq \eta \leq 1$ , коэффициент  $k$  является положительной величиной, а формула (1.6) в целом предсказывает ограничение составляющих тензора ускорений и скоростей деформаций в движущемся слое:

$$\begin{aligned} \dot{\varepsilon} &= (\Delta'_{finish} + \Delta') < \left\{ g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\sigma_0}{\rho \cdot d} \right) - \left( \frac{k \cdot d^{\eta-1}}{\rho} \right) \right\} \cdot t + C_0 \\ \varepsilon &= (\Delta_{finish} + \Delta) < \left\{ g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\sigma_0}{\rho \cdot d} \right) - \left( \frac{k \cdot d^{\eta-1}}{\rho} \right) \right\} \cdot \left( \frac{t^2}{2} \right) + C_1 \\ C_0 &= C_1 = 0 . \end{aligned}$$

Например, для соскальзывающей снежной лавины - по поверхности горного массива, покрытого снегом - может быть получена следующая оценка времени, требующегося для полной остановки лавины, и её максимальной скорости движения (в данном случае,  $\varepsilon$  - длина пробега лавины по поверхности горного массива;  $h$  - высота горного массива;  $\sigma_0 = \rho \cdot H \cdot g \cdot \cos \alpha$ , где  $\rho$  - плотность снега,  $H$  - толщина верхнего слоя снега,  $H \approx 0,5 \div 0,7$  м;  $d = H + d_0$ ,  $d_0$  - средний размер кристаллов подстилающего (нижнего) слоя снега,  $d_0 \approx 9 \text{ мм} = 9 \cdot 10^{-3} \text{ м}$ ;  $k = 0$ ):

$$t > \frac{\sqrt{2h / \cos \alpha}}{\left\{ g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\sigma_0}{\rho \cdot d} \right) \right\}^{\frac{1}{2}}} = \sqrt{2h / g} \cdot \left( \frac{1}{\cos \alpha} \right) \cdot \left\{ 1 + \left( \frac{H}{d_0} \right) \right\}^{\frac{1}{2}},$$

$$\dot{\varepsilon} < \left\{ g \cdot \cos \alpha - \left( \frac{\rho \cdot H \cdot g \cdot \cos \alpha}{\rho \cdot (H + d_0)} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} \cdot \sqrt{2h / \cos \alpha} = \left( \frac{d_0}{H + d_0} \right)^{\frac{1}{2}} \cdot \sqrt{2h \cdot g},$$

- при этом нужно учитывать что скорость снежной лавины всё время непрерывно нарастает (линейно, в соответствии с (1.6)), от самого старта и вплоть до полной остановки.

Возьмём следующие параметры:

$$\alpha \approx 20^\circ (\cos \alpha = 0,9397), h \approx 1000 \text{ м}, g = 10 \text{ м/с}^2, H \approx 0,5 \text{ м}, d_0 \approx 9 \text{ мм}.$$

Тогда получим:

$$t > \left( \frac{\sqrt{2000 / 10}}{0,9397} \right) \cdot \left\{ 1 + \left( \frac{0,5}{0,009} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} = \left( \frac{\sqrt{2}}{0,09397} \right) \cdot \sqrt{101} \approx 113,18 \text{ сек} \approx 2 \text{ мин},$$

$$\dot{\varepsilon} < \left( \frac{0,009}{0,509} \right)^{\frac{1}{2}} \cdot \sqrt{2000 \cdot 10} = 0,0995 \cdot 100 \cdot \sqrt{2} = 18,8 \text{ м/сек}.$$

Итак, мы получили следующий результат: скорость схода снежной лавины всё время непрерывно нарастает - *линейно, в соответствии с (1.6)* – но, при этом, её *максимальная* скорость составляет (*при высоте склона 1000 м*) *~ 18,8 м/сек = 67,7 км/час*. При высоте склона *2000 м* эта цифра составит *~ 95,7 км/час*. При этом время схода лавины с высоты *1000 метров* не превышает *2 мин*.

В приведённых выше расчётах не учитывался момент “скачков” лавины (*фрагменты “свободного полёта”, когда лавина не испытывает сопротивления движению, и её скорость значительно возрастает*).

### **Список использованной литературы:**

1. Ершков С.В. Топологические аспекты динамического подобию в моделировании Времени // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov\\_topologich/yershkov\\_topologich.htm](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov_topologich/yershkov_topologich.htm)
2. Ершков С.В. Параметрическая коррекция представлений о характере эволюционных преобразований // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov\\_parametricheskaya.pdf](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov_parametricheskaya.pdf)
3. Ершков С.В. Уравнение Шрёдингера // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/ershkov\\_shredinger.pdf](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/ershkov_shredinger.pdf)
4. Ершков С. В., Щенников В. В. Об автомодельных решениях системы полных уравнений Навье-Стокса для случая осесимметричных закрученных течений вязкого сжимаемого газа // Журнал вычислительной математики и математической физики. 2001. Т. 41. № 7. С. 1117 – 1124.
5. Быркин А.П., Ершков С.В., Щенников В.В. Конически автомодельные решения уравнений Максвелла с кручением электро-магнитного поля // Материалы 3-его совещания по магнитной и плазменной аэродинамике в аэро-космических приложениях. М.: Институт высоких температур РАН. Апрель 2001. С.377–380.



6. Ершков С.В. Концепция операционной автомодельности в приложении к модели твёрдого тела // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov\\_kontseptsia.pdf](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov_kontseptsia.pdf)
7. Ершков С.В. Операционная автомодельность: уравнение теплопроводности // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov\\_operatsionnaya.pdf](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov_operatsionnaya.pdf)
8. Ершков С.В. Фактор сопротивления среды в моделях эволюционной динамики // Опубликовано на сайте Института исследований природы времени:  
[http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov\\_faktor.pdf](http://www.chronos.msu.ru/RREPORTS/yershkov_faktor.pdf)
9. Камке Э. Справочник по обыкновенным дифференциальным уравнениям М.: Наука. 1971.