

## УРАВНЕНИЯ ДВИЖЕНИЯ ТОНКОСТЕННЫХ ЦИЛИНДРИЧЕСКИХ ПЬЕЗОКЕРАМИЧЕСКИХ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ С ОКРУЖНОЙ ПОЛЯРИЗАЦИЕЙ

В.Г.САВИН, Ю.А.ДИДУСЕНКО

*Национальный технический университет Украины “КПИ”, Киев*

In this paper, using the theory of thin shells, the differential equations, allowing to describe the vibration of thin-walled cylindrical converters made by gluing piezoceramic prisms, followed by the polarization of the whole structure are obtained.

### ВВЕДЕНИЕ

Развивающийся рынок подводных технологий требует наличия различных типов гидроакустических преобразователей, работающих в условиях излучения и приема акустических волн.

При формулировании «сквозных» задач гидроакустики (гидроэластостатики) необходимо привлекать уравнения, описывающие электроупругие колебания таких преобразователей. В настоящей работе получены дифференциальные уравнения, позволяющие описывать колебания цилиндрических тонкостенных преобразователей, выполненных путем склеивания пьезокерамических призм, с последующей поляризацией всей конструкции.

### 1. ФИЗИЧЕСКАЯ И МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛИ СИСТЕМЫ

Рассмотрим пьезокерамический цилиндрический преобразователь выполненный путем склеивания  $N$  пьезокерамических призм, радиусом  $r_0^{(j)}$  и толщиной  $h^{(j)}$ . Преобразователь работает на продольном пьезоэффекте. Для этого на боковые поверхности этих призм нанесены токопроводящие электроды, к которым подведено напряжение  $U_0^{(j)}e^{-i\omega t}$ . При таком возбуждающем воздействии возникают колебания и в среду излучаются звуковые волны. Будем полагать, что излучатель имеет бесконечную длину и произвольные размеры, при условии  $h^{(j)} / r_0^{(j)} \ll 1$ .

Учитывалось, что для оболочки такого типа компоненты тензора механических напряжений и деформаций в радиальном направлении равны нулю, и кроме этого составляющие вектора напряженности и индукции электрического поля вдоль осевой и радиальной координат также полагаются равными нулю. В свою очередь, в окружном направлении составляющая электрической напряженности в поперечном размере каждой из призм изменяется по линейному закону, а составляющая индукции постоянна.

Для цилиндрических элементов с окружной поляризацией в соответствии с обобщенной теорией Кирхгофа-Лява получаем следующие соотношения:

$$\begin{aligned}
 \sigma_{rr} &= \sigma_{rz} = \sigma_{r\theta} = 0 \\
 \varepsilon_{rr} &= \varepsilon_{rz} = \varepsilon_{r\theta} = 0 \\
 E_z &= E_r = 0 \\
 \mathfrak{D}_r &= \mathfrak{D}_z = 0
 \end{aligned}
 \tag{1}$$

где  $\sigma_{rr}, \sigma_{rz}, \sigma_{r\theta}$  - компоненты тензора механических напряжений,  $\varepsilon_{rr}, \varepsilon_{rz}, \varepsilon_{r\theta}$  - компоненты тензора механических деформаций,  $E_z, E_r, \mathfrak{D}_r, \mathfrak{D}_z$  - составные вектора напряженности  $\vec{E}$  и индукции  $\vec{\mathfrak{D}}$  электрического поля.

Исходными соотношениями при выводе уравнений принимаются уравнения движения упругой цилиндрической оболочки в усилиях и моментах, которые получены из статических условий равновесия после того как к ним были добавлены инерционные члены

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial N_1}{\partial \theta} + \frac{1}{R} \frac{\partial M_1}{\partial \theta} + R \frac{\partial S}{\partial z} + \frac{\partial H}{\partial z} + Rq_\theta &= R\gamma h \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}; \\
 R \frac{\partial N_2}{\partial z} + \frac{\partial S}{\partial \theta} + Rq_z &= R\gamma h \frac{\partial^2 V}{\partial t^2}; \\
 \frac{1}{R} \frac{\partial^2 M_1}{\partial \theta^2} + R \frac{\partial^2 M_2}{\partial z^2} + 2 \frac{\partial^2 H}{\partial \theta \partial z} - N_1 + Rq_r &= R\gamma h \frac{\partial^2 W}{\partial t^2};
 \end{aligned}
 \tag{2}$$

где  $\gamma$  - плотность оболочки,  $q_\theta, q_z, q_r$  - составные нагрузки,  $t$  - время, выражения для нормальных компонент напряженности электрического поля и электрической индукции

$$\begin{aligned}
 E_\theta &= E_\theta^{(0)} + \eta E_\theta^{(1)}, \left( -\frac{\Delta}{2} \leq \eta \leq \frac{\Delta}{2} \right), \\
 \mathfrak{D}_\theta &= \text{const},
 \end{aligned}
 \tag{3}$$

где  $\Delta$  - ширина призмы по срединной линии,

соотношения Коши

$$\begin{aligned}
 \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} &= \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + \frac{W}{R}, \varepsilon_{zz}^{(0)} = \frac{\partial V}{\partial z}; \\
 \varkappa_1 &= \frac{1}{R^2} \left( \frac{\partial U}{\partial \theta} - \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right), \varkappa_2 = \frac{\partial^2 W}{\partial z^2};
 \end{aligned}
 \tag{4}$$

интегральные силовые характеристики оболочки, а именно нормальные усилия

$$\begin{aligned}
 N_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{\theta\theta} d\eta, \\
 N_2 &= \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{zz} d\eta;
 \end{aligned}
 \tag{5a}$$

и изгибающие моменты

$$\begin{aligned}
 M_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{\theta\theta} \eta d\eta, \\
 M_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \sigma_{zz} \eta d\eta;
 \end{aligned}
 \tag{56}$$

где  $h$  - толщина оболочки,

уравнения пьезоэффекта

$$\varepsilon_{\theta\theta} = \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + \eta \alpha_1, \varepsilon_{zz} = \varepsilon_{zz}^{(0)} + \eta \alpha_2.
 \tag{6}$$

В этих соотношениях  $W, U, V$  - смещения срединной поверхности оболочки соответственно в радиальном, касательном и осевом направлении,  $\eta$  - переменная по ширине призмы оболочки,  $\Delta$  - координата,  $R$  - радиус оболочки.

## 2. ВЫВОД УРАВНЕНИЙ ДВИЖЕНИЯ

Запишем уравнения пьезоэффекта для окружной поляризации с учетом (1), они принимают следующий вид:

$$\begin{aligned}
 \sigma_{\theta\theta} &= C_{13}^E \varepsilon_{zz} + C_{33}^E \varepsilon_{\theta\theta} - e_{33} E_\theta; \\
 \sigma_{zz} &= C_{13}^E \varepsilon_{\theta\theta} + C_{11}^E \varepsilon_{zz} - e_{31} E_\theta; \\
 \mathcal{D}_\theta &= \varepsilon_{33}^S E_\theta + e_{31} \varepsilon_{zz} + e_{33} \varepsilon_{\theta\theta}.
 \end{aligned}
 \tag{7}$$

где  $C_{11}^E, C_{13}^E, C_{33}^E$  - модули упругости при нулевой электрической напряженности,  $e_{33}, e_{31}$  - пьезомодули и  $\varepsilon_{33}^S$  - диэлектрическая проницаемость при нулевой деформации.

Далее (3, 6) подставляем в (7), получаем выражения, которые связывают механические напряженности и индукцию с деформацией и электрической напряженностью:

$$\begin{aligned}
 \sigma_{\theta\theta} &= C_{13}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} + C_{33}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} - e_{33} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E \alpha_2 + C_{33}^E \alpha_1 - e_{33} E_\theta^{(1)} \right); \\
 \sigma_{zz} &= C_{13}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + C_{11}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} - e_{31} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E \alpha_1 + C_{11}^E \alpha_2 - e_{31} E_\theta^{(1)} \right); \\
 \mathcal{D}_\theta &= \varepsilon_{33}^S E_\theta^{(0)} + e_{31} \varepsilon_{zz}^{(0)} + e_{33} \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + \eta \left( e_{31} \alpha_2 + e_{33} \alpha_1 + \varepsilon_{33}^S E_\theta^{(1)} \right).
 \end{aligned}
 \tag{8}$$

Учитывая, что  $\mathcal{D}_\theta = const$ , из последнего уравнения (8) найдем выражение для  $E_\theta^{(1)}$ :

$$e_{31}x_2 + e_{33}x_1 + \varepsilon_{33}^s E_\theta^{(1)} = 0 \Rightarrow E_\theta^{(1)} = -\frac{1}{\varepsilon_{33}^s} (e_{31}x_2 + e_{33}x_1).$$

С учетом (4) выражение для  $E_\theta^{(1)}$  принимает следующий вид:

$$E_\theta^{(1)} = -\frac{e_{31}}{\varepsilon_{33}^s} \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} - \frac{e_{33}}{\varepsilon_{33}^s} \frac{1}{R^2} \frac{\partial U}{\partial \theta} + \frac{e_{33}}{\varepsilon_{33}^s} \frac{1}{R^2} \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2}.$$

Далее находим интегральные характеристики для тонких оболочек. Подставляем

(8) в (5а) и (5б)

$$\begin{aligned} N_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \left[ C_{13}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} + C_{33}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} - e_{33} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E x_2 + C_{33}^E x_1 - e_{33} E_\theta^{(1)} \right) \right] d\eta = \\ &= \left( C_{13}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} + C_{33}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} - e_{33} E_\theta^{(0)} \right) h; \\ N_2 &= \int_{-h/2}^{h/2} \left[ C_{13}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + C_{11}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} - e_{31} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E x_1 + C_{11}^E x_2 - e_{31} E_\theta^{(1)} \right) \right] d\eta = \\ &= \left( C_{13}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + C_{11}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} - e_{31} E_\theta^{(0)} \right) h; \\ M_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \left[ C_{13}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} + C_{33}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} - e_{33} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E x_2 + C_{33}^E x_1 - e_{33} E_\theta^{(1)} \right) \right] \eta d\eta = \\ &= \left( C_{13}^E x_2 + C_{33}^E x_1 - e_{33} E_\theta^{(1)} \right) \frac{h^3}{12}; \\ M_1 &= \int_{-h/2}^{h/2} \left[ C_{13}^E \varepsilon_{\theta\theta}^{(0)} + C_{11}^E \varepsilon_{zz}^{(0)} - e_{31} E_\theta^{(0)} + \eta \left( C_{13}^E x_1 + C_{11}^E x_2 - e_{31} E_\theta^{(1)} \right) \right] \eta d\eta = \\ &= \left( C_{13}^E x_1 + C_{11}^E x_2 - e_{31} E_\theta^{(1)} \right) \frac{h^3}{12}. \end{aligned} \quad (9)$$

Подставляем (4) в (9):

$$\begin{aligned} N_1 &= C_{13}^E h \frac{\partial V}{\partial z} + C_{33}^E h \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + C_{33}^E h \frac{W}{R} - e_{33} h E_\theta^{(0)}; \\ N_2 &= C_{13}^E h \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + C_{13}^E h \frac{W}{R} + C_{11}^E h \frac{\partial V}{\partial z} - e_{31} h E_\theta^{(0)}; \\ M_1 &= \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12} + \frac{h^3 e_{33} e_{31}}{12 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} + \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e^2_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial U}{\partial \theta} - \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e^2_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2}; \\ M_2 &= \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{31} e_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial U}{\partial \theta} - \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{31} e_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} + \left( \frac{h^3 C_{11}^E}{12} + \frac{h^3 e^2_{31}}{12 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial z^2}. \end{aligned} \quad (10)$$

Далее (10) подставляем в (2):

$$\begin{aligned}
 & \frac{\partial}{\partial \theta} \left( C_{13}^E h \frac{\partial V}{\partial z} + C_{33}^E h \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + C_{33}^E h \frac{W}{R} - e_{33} h E_{\theta}^{(0)} \right) + \\
 & + \frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial \theta} \left[ \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12} + \frac{h^3 e_{33} e_{31}}{12 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} + \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{33}^2}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial U}{\partial \theta} - \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{33}^2}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right] + \\
 & + R q_{\theta} = R \gamma h \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}; \\
 & R \frac{\partial}{\partial z} \left( C_{13}^E h \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + C_{13}^E h \frac{W}{R} + C_{11}^E h \frac{\partial V}{\partial z} - e_{31} h E_{\theta}^{(0)} \right) + R q_z = R \gamma h \frac{\partial^2 V}{\partial t^2}; \\
 & \frac{1}{R} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \left[ \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12} + \frac{h^3 e_{33} e_{31}}{12 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} + \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{33}^2}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial U}{\partial \theta} - \left( \frac{h^3 C_{33}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{33}^2}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} \right] + \\
 & + R \frac{\partial^2}{\partial z^2} \left[ \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{31} e_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial U}{\partial \theta} - \left( \frac{h^3 C_{13}^E}{12 R^2} + \frac{h^3 e_{31} e_{33}}{12 R^2 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial \theta^2} + \left( \frac{h^3 C_{11}^E}{12} + \frac{h^3 e_{31}^2}{12 \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} \right] - \\
 & - \left( C_{13}^E h \frac{\partial V}{\partial z} + C_{33}^E h \frac{1}{R} \frac{\partial U}{\partial \theta} + C_{33}^E h \frac{W}{R} - e_{33} h E_{\theta}^{(0)} \right) + R q_r = R \gamma h \frac{\partial^2 W}{\partial t^2}.
 \end{aligned}$$

После выполнения ряда простых алгебраических преобразований получаем искомые уравнения движения:

$$\begin{aligned}
 & \left( 1 + \frac{h^2}{12 R^2} + \frac{h^2 e_{33}^2}{12 R^2 C_{33}^E \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} + R \frac{\partial^2 V}{\partial \theta \partial z} + \frac{\partial W}{\partial \theta} - \frac{h^2}{12 R^2} \left( 1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^3 W}{\partial \theta^3} + \\
 & + \frac{h^2 C_{13}^E}{12 C_{33}^E} \left( 1 + \frac{e_{33} e_{31}}{\varepsilon_{33}^s C_{13}^E} \right) \frac{\partial^3 W}{\partial \theta \partial z^2} - \frac{e_{33} R \partial E_{\theta}^{(0)}}{C_{33}^E \partial \theta} + \frac{R^2}{h C_{33}^E} q_{\theta} = \frac{R^2}{h C_{33}^E} \gamma h \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}; \\
 & \frac{\partial^2 U}{\partial \theta \partial z} + \frac{\partial W}{\partial z} + \frac{C_{11}^E R \partial^2 V}{C_{13}^E \partial z^2} - \frac{e_{31} R \partial E_{\theta}^{(0)}}{C_{11}^E \partial z} + \frac{R}{C_{11}^E h} q_z = \frac{R \gamma h \partial^2 V}{C_{11}^E h \partial t^2}; \\
 & - \frac{\partial U}{\partial \theta} + \frac{h^2}{12 R^2} \left( 1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^3 U}{\partial \theta^3} + \frac{h^2 C_{13}^E}{12 C_{33}^E} \left( 1 + \frac{e_{31} e_{33}}{\varepsilon_{33}^s C_{13}^E} \right) \frac{\partial^3 U}{\partial \theta \partial z^2} - \frac{C_{13}^E R \partial V}{C_{33}^E \partial z} - \\
 & - W - \frac{h^2}{12 R^2} \left( 1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \varepsilon_{33}^s} \right) \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^4} + \frac{h^2 R^2 C_{11}^E}{12 C_{33}^E} \left( 1 + \frac{e_{31}^2}{\varepsilon_{33}^s C_{11}^E} \right) \frac{\partial^4 W}{\partial z^4} + \frac{e_{33} R}{C_{33}^E} E_{\theta}^{(0)} + \\
 & + \frac{R^2}{h C_{33}^E} q_r = \frac{R^2 \gamma h \partial^2 W}{h C_{33}^E \partial t^2}.
 \end{aligned} \tag{11}$$

Уравнения движения оболочек представляют собой систему трех линейных дифференциальных уравнений четвертого порядка, записанные относительно перемещений в осевом, окружном и радиальном направлениях.

Далее приведены уравнения движения пьезокерамических оболочек для ряда частных случаев, когда они совершают двумерные, а также одномерные (пульсирующие) колебания. Что бы получить систему уравнений для двухмерного случая, необходимо учесть, что нет смещений в осевом направлении и  $q_{\theta} = 0$ ,  $q_z = 0$ ,  $q_r = (P_2 - P_1)|_{r=R} = \left( -\rho_2 \Phi_2(r_2, \varphi) - \left( -\rho_1 \Phi_1(r_1, \varphi) \right) \right) = \rho_1 \Phi_1(r_1, \varphi) - \rho_2 \Phi_2(r_2, \varphi)|_{r=R}$ , где  $\Phi_1$  и  $\Phi_2$  -

акустические потенциалы для жидкости снаружи и внутри оболочки соответственно,  $\rho_1$  и  $\rho_2$  плотность среды снаружи и внутри оболочки:

$$\begin{aligned} & \left(1 + \frac{h^2}{12R^2} + \frac{h^2 e_{33}^2}{12R^2 C_{33}^E \epsilon_{33}^s}\right) \frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} + \frac{\partial W}{\partial \theta} - \frac{h^2}{12R^2} \left(1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \epsilon_{33}^s}\right) \frac{\partial^3 W}{\partial \theta^3} - \frac{e_{33} R}{C_{33}^E} \frac{\partial E_\theta^{(0)}}{\partial \theta} = \frac{R^2 \gamma}{C_{33}^E} \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}; \\ & -\frac{\partial U}{\partial \theta} + \frac{h^2}{12R^2} \left(1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \epsilon_{33}^s}\right) \left(\frac{\partial^3 U}{\partial \theta^3} - \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^4}\right) - W + \frac{e_{33} R}{C_{33}^E} E_\theta^{(0)} + \frac{R^2}{h C_{33}^E} \left(\rho_1 \Phi_1(r_1, \varphi) - \rho_2 \Phi_2(r_2, \varphi)\right) = \frac{R^2 \gamma}{C_{33}^E} \frac{\partial^2 W}{\partial t^2}. \end{aligned}$$

Учитывая, что  $E_\theta^{(0)} = -\frac{n}{2\pi R} \Psi$ , где  $\Psi$  - разность напряжений подводимых к обкладкам

электродов:

$$\begin{aligned} (1 + \beta) \frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} + \frac{\partial W}{\partial \theta} - \beta \frac{\partial^3 W}{\partial \theta^3} &= \alpha \gamma \frac{\partial^2 U}{\partial t^2}; \\ -\frac{\partial U}{\partial \theta} + \beta \left(\frac{\partial^3 U}{\partial \theta^3} - \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^4}\right) - W - \frac{e_{33} R}{C_{33}^E} \frac{n}{2\pi R} \Psi + \frac{\alpha}{h} \left(\rho_1 \Phi_1(r_1, \varphi) - \rho_2 \Phi_2(r_2, \varphi)\right) &= \alpha \gamma \frac{\partial^2 W}{\partial t^2}. \end{aligned} \quad (12)$$

$$\text{где } \beta = \frac{h^2}{12R^2} \left(1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \epsilon_{33}^s}\right), \quad \alpha = \frac{R^2}{C_{33}^E}.$$

В случае одномерной модели аналогичным образом опускаем смещения и в касательном направлении.

$$-\beta \frac{\partial^4 W}{\partial \theta^4} - W - \frac{e_{33} R}{C_{33}^E} \frac{n}{2\pi R} \Psi + \frac{\alpha}{h} \left(\rho_1 \Phi_1(r_1, \varphi) - \rho_2 \Phi_2(r_2, \varphi)\right) = \alpha \gamma \frac{\partial^2 W}{\partial t^2}. \quad (13)$$

$$\text{где } \beta = \frac{h^2}{12R^2} \left(1 + \frac{e_{33}^2}{C_{33}^E \epsilon_{33}^s}\right), \quad \alpha = \frac{R^2}{C_{33}^E}.$$

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Полученные уравнения можно использовать при формулировании задач излучения и приема акустических волн. Однако, в последнем случае для нахождения электрической напряженности, входящей в эти уравнения дополнительно необходимо привлекать выражения связывающие индукцию с током смещения в керамике (электрические граничные условия).

## ЛИТЕРАТУРА

1. Дідковський В.С., Лейко О.Г., Савін В.Г. Електроакустичні п'єзокерамічні перетворювачі. Навчальний посібник. – Кіровоград: «Імекс-ЛТД», 2006. -448 с.
2. Механика связанных полей в элементах конструкций. Т.5. Электроупругость / Гринченко В.Т., Улитко А.Ф., Шульга Н.А. - Киев: Наук. Думка, 1989. - 280 с.