

θ	$\zeta_0^* = 2h$						$\zeta_0^* = 0$					
	$\sigma_x^\infty = p$			$\sigma_y^\infty = q$			$\sigma_x^\infty = p$			$\sigma_y^\infty = q$		
	σ_1/p	σ_0/p	σ_2/p	σ_1/q	σ_0/q	σ_2/q	σ_1/p	σ_0/p	σ_2/p	σ_1/q	σ_0/q	σ_2/q
0°	1,49	0,75	0,11	4,02	6,88	9,84	1,35	0,20	-0,95	0,90	3,76	6,69
10°	1,50	0,84	0,27	4,07	6,61	9,22	1,31	0,31	-0,69	1,09	3,61	6,19
20°	1,57	1,16	0,80	4,10	5,82	7,59	1,24	0,61	-0,02	1,53	3,19	4,90
30°	1,83	1,75	1,69	3,89	4,64	5,43	1,24	1,04	0,85	1,91	2,59	3,29
40°	2,29	2,50	2,72	3,33	3,30	3,29	1,38	1,53	1,70	2,00	1,89	1,80
50°	2,87	3,27	3,68	2,51	1,99	1,48	1,64	2,02	2,40	1,79	1,21	0,63
60°	3,47	3,96	4,46	1,62	0,86	0,11	1,96	2,44	2,93	1,42	0,60	-0,21
70°	3,96	4,49	5,02	0,86	0,01	-0,84	2,25	2,77	3,29	1,04	0,14	-0,75
80°	4,28	4,82	5,35	0,36	-0,52	-1,40	2,44	2,97	3,51	0,78	-0,14	-1,06
90°	4,40	4,93	5,47	0,19	-0,69	-1,58	2,51	3,04	3,58	0,68	-0,24	-1,17

сравнения приведены кривые 4, характеризующие распределение этих напряжений при симметричном подкреплении ($\zeta_0^* = 0$). Зависимость напряжений σ_0 в пластинке от эксцентриситета подкрепления ζ_0^* представлена на рис. 3, 4.

В таблице помещены значения нормальных напряжений σ в поперечном сечении кольца: σ_1 соответствует точкам сечения кольца, совпадающим с линией спая L_1 ($r = r_1$), σ_0 — точкам нейтрального волокна L_0 ($r = r_0$) и σ_2 — точкам внутреннего (крайнего) волокна кольца L_2 ($r = r_2$), лежащим в плоскости, совпадающей со срединной плоскостью пластинки.

ЛИТЕРАТУРА

1. Лехницкий С. Г. Анизотропные пластинки. М., Гостехиздат, 1957.
2. Мартынович Т. Л. Теория и расчет пластинок с подкрепленным краем. Автореф. докт. дис. Львов, 1970.
3. Мартынович Т. Л., Божидарник В. В. Крайові умови в інтегральній формі задачі про напружений стан в анізотропній пластинці з несиметрично підкріпленим краєм. — Вісн. Львів. ун-ту. Сер. Механіка, математика, 1972, № 7, с. 112—118.
4. Мартынович Т. Л., Божидарник В. В., Максимович Ю. М. Влияние эксцентриситета подкрепления края отверстия на напряженное состояние в анизотропной пластинке. — Механика полимеров, 1974, № 2, с. 285—293.
5. Стеклотекстолиты и другие конструкционные пластинки. М., Оборонгиз, 1960.

Львовский университет

Поступила в редколлегию
16.IX 1974 г.

УДК 539.3

Б. Л. Пелех

СОПРЯЖЕННЫЕ ЗАДАЧИ ТЕОРИИ ОБОЛОЧЕК С КОНЕЧНОЙ СДВИГОВОЙ ЖЕСТКОСТЬЮ

Метод сопряженных задач, позволяющий по известному решению какой-либо задачи строить решения задач, соответствующих некоторым иным граничным условиям, разработан в классической теории тонких оболочек Кирхгофа — Лява [1, 6]. В данной работе этот метод распространяется на теорию оболочек, построенную с учетом влияния деформаций поперечного сдвига.

Рассмотрим оболочку постоянной толщины, срединная поверхность которой отнесена к линиям кривизны, а $\alpha_1, \alpha_2, A_1, A_2, k_1, k_2$ — соответственно коэффициенты Ляме и главные кривизны. В случае однородной задачи теории типа Тимошенко комплексные усилия вводятся следующим образом

[2—4]:

$$\begin{aligned}\tilde{T}_1 &= T_1 - 2iEhc\mu_2 = -2iEhc\tilde{\mu}_2, \\ \tilde{S} &= S + 2iEhc\mu_{12} = 2iEhc\tilde{\mu}_{12}, \\ \tilde{N}_1 &= N_1 - 2iEhc\eta_1 = -2iEhc\tilde{\eta}_1,\end{aligned}\quad (1)$$

где

$$\begin{aligned}\mu_1 &= \kappa_1 - \left(\frac{1}{A_1} \frac{\partial \varepsilon_{13}}{\partial \alpha_1} + \frac{\varepsilon_{23}}{A_1 A_2} \frac{\partial A_1}{\partial \alpha_2} \right) (1 \rightleftharpoons 2); \\ \mu_{12} &= \kappa_{12} - \frac{A_1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha_2} \left(\frac{\varepsilon_{13}}{A_1} \right) - \frac{A_2}{A_1} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} \left(\frac{\varepsilon_{23}}{A_2} \right); \\ \eta_1 &= \varepsilon_1 - k_1 \varepsilon_{23}; \quad \eta_2 = \varepsilon_2 + k_2 \varepsilon_{13};\end{aligned}\quad (2)$$

$c = \hbar/V\sqrt{3(1-\nu^2)}$; E , ν — соответственно модуль Юнга и коэффициент Пуассона;

$$\begin{aligned}\varepsilon_1 &= \frac{\partial \omega_n}{\partial \alpha_1} - k_1 \gamma_2, \quad \varepsilon_2 = \frac{\partial \omega_n}{\partial \alpha_2} + k_2 \gamma_1, \\ \kappa_1 &= \frac{1}{A_1} \frac{\partial \gamma_1}{\partial \alpha_1} + \gamma_2 \frac{\partial A_1}{\partial \alpha_1} (1 \rightleftharpoons 2), \\ \kappa_{12} &= \frac{A_1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha_2} \left(\frac{\gamma_1}{A_1} \right) + \frac{A_2}{A_1} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} \left(\frac{\gamma_2}{A_2} \right)\end{aligned}\quad (3)$$

— компоненты изгибной деформации;

$$\varepsilon_{13} = \gamma_1 + \frac{1}{A_1} \frac{\partial w}{\partial \alpha_1} - k_1 u_1 (1 \rightleftharpoons 2) \quad (4)$$

— компоненты деформации поперечного сдвига;

γ_1 , γ_2 — углы поворота нормали; μ_1 , μ_2 , μ_{12} , η_1 , η_2 — те же величины (2), но составленные по комплексным обобщенным смещениям

$$\tilde{u}_1 = u_1 + i\bar{u}; \quad \tilde{w} = w + i\bar{w}; \quad \tilde{\gamma}_1 = \gamma_1 + i\bar{\gamma}_1 (1 \rightleftharpoons 2). \quad (5)$$

Для того чтобы комплексные усилия были решением какой-либо задачи теории оболочек, комплексные смещения должны удовлетворять системе уравнений

$$\begin{aligned}\tilde{\varepsilon}_1 + ic[\tilde{\mu}_2 + \nu\tilde{\mu}_1 + \chi_2] &= \frac{1}{2Ehc} (T_1^* - \nu T_2^* + \frac{i}{c} M_2^*), \\ \tilde{\varepsilon}_{12} - 2ic\left[\tilde{\mu}_{12} - \nu\tilde{\mu}_{12} + \frac{1-\nu}{2}\chi_{12}\right] &= \frac{1}{2Ehc} \left[(1+\nu)S^* - \frac{i}{c} H_{12}^* \right], \\ \tilde{\varepsilon}_{13} + \frac{c}{\varepsilon}\varepsilon_{13} &= \frac{1}{2Ehc} N_1^*.\end{aligned}\quad (6)$$

Здесь $\tilde{\varepsilon}_1$, $\tilde{\varepsilon}_2$, $\tilde{\varepsilon}_{12}$ — комплексные компоненты тангенциальной деформации.

Усилия и моменты выражаются через комплексные усилия следующим образом:

$$\begin{aligned}T_1 &= \operatorname{Re} \tilde{T}_1; \quad S = \operatorname{Re} \tilde{S}; \quad N_1 = \operatorname{Re} \tilde{N}_1, \\ M_1 &= -c \operatorname{Im} (\tilde{T}_2 + \nu \tilde{T}_1) + \varepsilon \operatorname{Re} \left[\frac{1}{A_1} \frac{\partial \tilde{N}_1}{\partial \alpha_1} + \frac{\tilde{N}_2}{A_1 A_2} \frac{\partial A_1}{\partial \alpha_2} + \right. \\ &\quad \left. + \nu \left(\frac{1}{A_1} \frac{\partial \tilde{N}_2}{\partial \alpha_2} + \frac{\tilde{N}_1}{A_1 A_2} \frac{\partial A_2}{\partial \alpha_1} \right) \right], \\ H_{12} &= c(1-\nu) \operatorname{Im} \tilde{S} + \frac{\varepsilon(1-\nu)}{2} \operatorname{Re} \left[\frac{A_1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha_2} \left(\frac{\tilde{N}_1}{A_1} \right) + \frac{A_2}{A_1} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} \left(\frac{\tilde{N}_2}{A_2} \right) \right].\end{aligned}\quad (7)$$

Введем такие комплексные граничные величины, связанные с краем оболочки:

$$\begin{aligned}\vec{Q}_m &= \vec{Q}_{mt}\vec{t} + \vec{Q}_{mm}\vec{m} + \vec{Q}_{mn}\vec{n}, \\ \vec{M}_m &= -\vec{M}_{mt}\vec{m} + \vec{M}_{mm}\vec{t},\end{aligned}\quad (8)$$

где

$$\begin{aligned}\vec{Q}_{mm} &= Q_{mm} - 2iEhc\mu_{tt} = -2iEhc\tilde{\mu}_{tt}; \\ \vec{Q}_{mt} &= Q_{mt} + 2iEhc\mu_{tm} = 2iEhc\tilde{\mu}_{tm}; \\ \vec{Q}_{mn} &= Q_{mn} - 2iEhc\mu_{mn} = -2iEhc\tilde{\mu}_{mn}; \\ \vec{M}_{mt} &= M_{mt} - iEhc\varepsilon_{tm} = -iEhc\tilde{\varepsilon}_{tm}; \\ \vec{M}_{mm} &= M_{mm} - 2Ehc\varepsilon_{tt} = -2iEhc\tilde{\varepsilon}_{tt}.\end{aligned}\quad (9)$$

Величины μ_{tt} , μ_{tm} , μ_{mn} , ε_{tm} , ε_{tt} полностью характеризуют деформацию края оболочки и определяются формулами

$$\begin{aligned}\mu_{tt} &= \mu_1 \cos^2 \lambda + \mu_2 \sin^2 \lambda - 2\mu_2 \sin \lambda \cos \lambda + (k_1 + k_2) \frac{\varepsilon_{13}}{2} \sin \lambda \cos \lambda, \\ \mu_{tm} &= (\mu_2 - \mu_1) \sin \lambda \cos \lambda + \mu_{12} (\cos^2 \lambda - \sin^2 \lambda) + \frac{\varepsilon_{12}}{2} (k_1 \sin^2 \lambda - k_2 \cos^2 \lambda), \\ \mu_{mn} &= \eta_1 \sin \lambda + \eta_2 \cos \lambda, \\ \varepsilon_{tt} &= \varepsilon_1 \cos^2 \lambda + \varepsilon_2 \sin^2 \lambda - \varepsilon_{12} \sin \lambda \cos \lambda, \\ \varepsilon_{tm} &= \sin \lambda \cos \lambda (\varepsilon_1 - \varepsilon_2) + (\cos^2 \lambda - \sin^2 \lambda) \frac{\varepsilon_{12}}{2}.\end{aligned}\quad (10)$$

Наряду с основным решением \tilde{u}_1 , \tilde{u}_2 , \tilde{w} , $\tilde{\gamma}_1$, $\tilde{\gamma}_2$ рассмотрим другое, для которого справедливы равенства

$$\begin{aligned}\tilde{U}_1^{\wedge} &= i\beta\tilde{U}_1 = i\beta(u_1 + i\bar{u}_1), \\ \tilde{w}^{\wedge} &= i\beta\tilde{w} = i\beta(w + i\bar{w}), \\ \tilde{\gamma}_1^{\wedge} &= i\beta\tilde{\gamma}_1 = i\beta(\gamma_1 + i\bar{\gamma}_1),\end{aligned}\quad (11)$$

где β — произвольная вещественная постоянная.

Из соотношений (1), (7) и (11) выводим, что такой сопряженной задаче соответствуют обобщенные смещения

$$u_1^{\wedge} = -\bar{u}_1; \quad w^{\wedge} = -\bar{w}; \quad \gamma_1^{\wedge} = -\bar{\gamma}_1 \quad (1 \rightleftharpoons 2)\quad (12)$$

и обобщенные усилия

$$\begin{aligned}T_1^{\wedge} &= \beta \frac{M_2 - \nu M_1}{c(1-\nu^2)} - \frac{E\beta}{k'G'\sqrt{3}(1-\nu^2)} \left(\frac{1}{A_2} \frac{\partial N_2}{\partial \alpha_2} + \frac{N_1}{A_1 A_2} \frac{\partial A_2}{\partial \alpha_1} \right), \\ S^{\wedge} &= -\beta \frac{H_{12}}{c(1-\nu)} + \frac{E\beta}{k'G'\sqrt{3}(1-\nu^2)} \left\{ \frac{A_1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha^2} \left(\frac{N_1}{A_1} \right) + \frac{A_2}{A_1} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} \left(\frac{N_2}{A_2} \right) \right\}, \\ N_1^{\wedge} &= c\beta \left[\frac{\partial A_1 (T_1 - \nu T_2)}{\partial \alpha_2} - \frac{\partial A_1 (T_2 - \nu T_1)}{\partial \alpha_2} - 2(1+\nu) \left(\frac{\partial A_2 S_{12}}{\partial \alpha_1} + \frac{\partial A_2}{\partial \alpha_1} S_{12} \right) \right], \\ M_1^{\wedge} &= -\beta c (T_2 + \nu T_1) + \frac{\varepsilon}{c} \left[\frac{1}{A_1} \frac{\partial N_1}{\partial \alpha_1} + \frac{N_2}{A_1 A_2} \frac{\partial A_1}{\partial \alpha_2} + \nu \left(\frac{1}{A_2} \frac{\partial N_2}{\partial \alpha_2} + \frac{N_1}{A_1 A_2} \frac{\partial A_2}{\partial \alpha_1} \right) \right], \\ H_{12}^{\wedge} &= \beta c (1-\nu) S - \frac{\varepsilon}{c} \left[\frac{A_1}{A_2} \frac{\partial}{\partial \alpha_2} \left(\frac{N_1}{A_1} \right) + \frac{A_2}{A_1} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} \left(\frac{N_2}{A_2} \right) \right].\end{aligned}\quad (13)$$

Подстановкой формул (11) в (9) находим связь между граничными величинами основной и сопряженной задач. Как видно, деформационным условиям основной задачи соответствуют статические условия сопряженной и наоборот.

ЛИТЕРАТУРА

1. *Насожилов В. В.* Теория тонких оболочек. М., Судпромгиз, 1951.
2. *Пелех Б. Л., Лунь Е. И.* Статико-геометрическая аналогия и метод комплексного преобразования в теории упругих оболочек типа Тимошенко.— ДАН СССР, 1970, 192, № 6.
3. *Пелех Б. Л.* Некоторые вопросы теории и расчета анизотропных оболочек и пластин с низкой сдвиговой жесткостью.— Механика полимеров, 1970, № 4.
4. *Пелех Б. Л.* Теория оболочек с конечной сдвиговой жесткостью. К., «Наук. думка», 1973.
5. *Пелех Б. Л.* Деформаційні краєві умови і комплексне представлення умов спряження в теорії оболонок з кінцевою зсувною жорсткістю.— Допов. АН УРСР. Сер. А, 1972, № 11.
6. *Черных К. Ф.* Сопряженные задачи теории оболочек.— В кн.: Проблемы механики сплошной среды. М., Изд-во АН СССР, 1961.

Львовский филиал математической физики Института математики АН УССР

Поступила в редколлегию 6.X1974 г.

УДК 539.3

Г. Я. Попов

ОБ ОДНОМ СПОСОБЕ РЕШЕНИЯ ИНТЕГРАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ПЕРВОГО РОДА, ВСТРЕЧАЮЩИХСЯ В ТЕОРИИ УПРУГОСТИ

Рассмотрим уравнение

$$\int_{-1}^1 k(x-y) \varphi(y) dy = f(x), \quad |x| \leq 1, \quad (1)$$

полагая

$$k(x) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} K(t) \cos xtdt, \quad K(t) = O(t^{-1}), \quad t \rightarrow \infty. \quad (2)$$

Если правую часть разбить на четную $f_+(x)$ и нечетную $f_-(x)$ составляющие, то вместо уравнения (1) можно записать

$$\int_0^1 [k(x-y) \pm k(x+y)] \varphi_{\pm}(y) dy = f_{\pm}(x), \quad 0 \leq x < 1. \quad (3)$$

Исследуем уравнение для четной $\varphi_+(x)$ составляющей. Введя обозначение

$$\Phi(t) = \frac{4}{\pi} \int_0^1 \varphi_+(y) \cos ty dy, \quad (4)$$

первое уравнение (3) можно записать в виде

$$\int_0^{\infty} \Phi(t) K(t) \cos xtdt = f_+(x), \quad x < 1. \quad (5)$$

Обращая формулу (4) и присоединяя ее к (5), приходим к парному уравнению

$$\int_0^{\infty} \Phi(t) K(t) \cos xtdt = f_+(x), \quad x < 1, \quad (6)$$

$$\int_0^{\infty} \Phi(t) \cos xtdt = 0, \quad x > 1.$$