

И. Е. ПРОКОПОВИЧ, Е. У. ЕНЬКОВ

## ОСНОВНЫЕ УРАВНЕНИЯ ПЛОСКОГО НАПРЯЖЕННОГО СОСТОЯНИЯ ЖЕЛЕЗОБЕТОНА С ТРЕЩИНАМИ ПРИ ДЛИТЕЛЬНОМ ДЕЙСТВИИ НАГРУЗКИ

К настоящему времени теория расчета анизотропных оболочек развита достаточно полно [1]. Недавно было показано, что методы этой теории, в определенной степени, могут быть обобщены на случай, когда анизотропия создается вследствие появления и развития трещин, например, как это имеет место в железобетонных тонкостенных элементах [2, 3].

Разработанная теория кратковременного деформирования железобетона [3] учитывает влияние процесса образования и развития трещин, а также характера их расположения. Согласно этой теории железобетон с трещинами является анизотропным материалом, причем эта анизотропия зависит от величины действующих усилий. Поэтому, в общем случае, анизотропия связана как с уровнем загружения, так и с геометрическими координатами.

На базе теории [2, 3] создан метод расчета железобетонных плит с трещинами, учитывающий влияние на анизотропию уровня и продолжительности действия нагрузки, а также места расположения сечения [4].

Настоящая статья посвящена выводу основных уравнений для расчета железобетонных конструкций с трещинами, работающих в условиях плоского напряженного состояния при длительном действии нагрузки. Полученные результаты базируются на работах [2, 3] и линейном варианте наследственной теории старения [5, 6, 7].

Последнее связано с рассмотрением эксплуатационной стадии, то есть стадии, в которой сжимающие напряжения в бетоне обычно не превышают  $0.5 R_{op}$ , но возможно появление трещин.

При низком уровне нагрузки, не вызывающем трещин, железобетонная конструкция приближенно может рассматриваться как изотропная. Это относится и к зонам (элементам) конструкций, где трещины не образуются. Для плоского напряженного состояния изотропного и однородного тела, обладающего линейной подзачистью, получено интегро-дифференциальное уравнение [6, 7]

$$\nabla^2 \nabla^2 F^*(t) - E(t) \int_0^t \nabla^2 \nabla^2 F^*(\tau) \frac{\partial \delta(\tau, \cdot)}{\partial \tau} d\tau = \\ = -E(t) \left[ \frac{\partial^2 \varepsilon_x^0(t)}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \varepsilon_y^0(t)}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 \gamma_{xy}^0(t)}{\partial x \partial y} \right] \quad (1.1)$$

где  $\delta(t, \tau)$  — полная относительная деформация:

$$\delta(t, \tau) = \frac{1}{E(\tau)} + C(t, \tau) \quad (1.2)$$

$E(\tau)$  — модуль упруго-мгновенных деформаций;  $C(t, \tau)$  — мера пропорциональной ползучести при сжатии — растяжении.

При отсутствии вынужденных деформаций [ $\varepsilon_x^0(t) = \varepsilon_y^0(t) = \gamma_{xy}^0(t) = 0$ ] (1.1) вырождается в однородное интегро-дифференциальное уравнение Вольтерра 2-го рода. В этом случае, если граничные условия не зависят от ползучести (контур свободен от связей; или на контур наложены абсолютно жесткие связи и можно считать, что коэффициенты поперечной деформации ползучести и упруго-мгновенной деформации  $\nu_2^*(t, \tau) = \nu_1(\tau) = \nu(\tau) = \text{const}$ ), при действии внешних сил напряжения не зависят от ползучести и определяются путем решения соответствующей упруго-мгновенной задачи [5, 7].

Для описания плоской задачи теории железобетона с трещинами при длительном действии нагрузки, кроме обычно применяемых в теории упругости гипотез, характеризующих статическую и геометрическую сторону задачи, привлечены дополнительные предпосылки, обоснованные в работах [2, 3, 5, 7]:

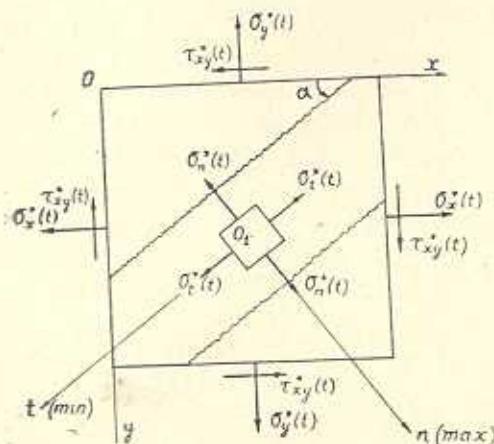
а) применим принцип наложения воздействий к определению средних деформаций железобетонного элемента с трещинами;

б) трещины образуются по площадкам главных растягивающих напряжений. Рассматривается схема непересекающихся трещин (фиг. 1), как наиболее распространенная [3];

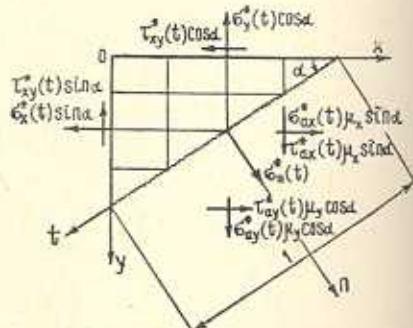
в) арматура в виде ортогональной сетки считается «размазанной» по длине сечения с интенсивностью  $f_{ax}$  и  $f_{ay}$ ; коэффициенты армирования равны

$$\mu_x = \frac{f_{ax}}{h}, \quad \mu_y = \frac{f_{ay}}{h}$$

где  $h$  — толщина рассматриваемого элемента;



Фиг. 1. Схема трещин и напряжений в железобетонном элементе



Фиг. 2. Распределение напряжений в сечении с трещиной

г) арматура в наклонных к ней трещинах воспринимает, помимо растягивающих, также и сдвигающие усилия (фиг. 2);

д) в направлении осей  $x$  и  $y$  деформации железобетонного элемента с трещинами складываются из проекций средних деформаций арматуры и деформаций полос бетона между трещинами

$$\begin{aligned}\varepsilon_x^*(t) &= \varepsilon_{ax}^*(t) + \varepsilon_{bx}^*(t) \\ \varepsilon_y^*(t) &= \varepsilon_{ay}^*(t) + \varepsilon_{by}^*(t)\end{aligned}\quad (1.3)$$

е) при определении деформаций полос бетона вдоль трещин влияние арматуры и поперечных деформаций бетона не учитывается;

ж) в сжатом и растянутом бетоне между трещинами развиваются деформации упругие, пластические и ползучести. Связь деформаций с напряжениями принимаем в виде [7]

$$\varepsilon_b^*(t) = \frac{\sigma_b^*(t)}{E(t)} + \frac{1 - v}{v} \frac{\sigma_b(\tau_1)}{E(\tau_1)} - \int_{\tau_1}^t \sigma_b^*(\tau) \frac{\partial \delta(t, \tau)}{\partial \tau} d\tau \quad (1.4)$$

где  $v$  учитывает быстронатекающие деформации ползучести, развивающиеся при загружении;

з) влияние усадки бетона может быть учтено отдельно.

В теории [3], построенной применительно к кратковременному действию нагрузки, сложный характер работы арматуры в трещинах учитывается с помощью коэффициентов  $\lambda_x$  и  $\lambda_y$ , которые определяются из специальных экспериментов, а усреднение деформаций арматуры производится с помощью коэффициентов типа Мурашева В. И.  $\Phi_{ax}$  и  $\Phi_{ay}$ .

Естественно, что при длительном действии нагрузки следует положить:

$$\lambda_i = \lambda_i^*(t); \quad \psi_{ai} = \phi_{ai}^*(t), \quad (i = x, y).$$

Средние деформации арматуры на участке между трещинами равны

$$\varepsilon_{ai}^*(t) = \frac{\sigma_{ai}^*(t)}{E_{ai}} \psi_{ai}^*(t) \quad (1.5)$$

$\sigma_{ai}^*(t)$  — напряжение в арматуре  $i$ -го направления в трещине. Из условий равновесия (фиг. 2) и совместности осевых и тангенциальных перемещений арматурного стержня в зоне трещины [3] с учетом (1.5) получены зависимости [3, 2]:

$$\begin{aligned}\varepsilon_{ax}^*(t) &= \frac{\sigma_x^*(t) + \gamma_{xy}^*(t) \operatorname{ctg} \alpha}{E_{ax} \mu_x} \lambda_x^*(t) \psi_{ax}^*(t) \\ \varepsilon_{ay}^*(t) &= \frac{\sigma_y^*(t) + \gamma_{xy}^*(t) \operatorname{tg} \alpha}{E_{ay} \mu_y} \lambda_y^*(t) \psi_{ay}^*(t)\end{aligned}\quad (1.6)$$

где  $\sigma_x^*(t)$ ,  $\sigma_y^*(t)$  и  $\gamma_{xy}^*(t)$  — напряжения с учетом ползучести в железобетонном элементе с трещиной;  $\alpha$  — угол, образуемый трещиной и осью  $x$ ;  $E_{ai}$  — модуль упругости арматуры  $i$ -го направления ( $i = x, y$ ).

Проекции на оси  $x$  и  $y$  деформаций полос бетона между трещинами записываются так:

$$\begin{aligned}\varepsilon_{6x}^*(t) &= \varepsilon_{6t}^*(t) \cos^2 \alpha \\ \varepsilon_{6y}^*(t) &= \varepsilon_{6t}^*(t) \sin^2 \alpha\end{aligned}\quad (1.7)$$

Так как армирование полос бетона не учитывается (гипотеза  $c$ ), то можно считать, что

$$\varepsilon_{6t}^*(t) = \varepsilon_t^*(t); \quad \tau_{6t}^*(t) = \tau_t^*(t) \quad (1.8)$$

Используя известные из курса сопротивления материалов соотношения

$$\tau_t^*(t) = \varepsilon_x^*(t) - \tau_{xy}^*(t) \operatorname{tg} \alpha = \varepsilon_y^*(t) - \tau_{xy}^*(t) \operatorname{ctg} \alpha \quad (1.9)$$

деформации  $\varepsilon_x^*(t)$  и  $\varepsilon_y^*(t)$  с помощью (1.3), (1.4), (1.6), (1.7), (1.8) и (1.9) можно связать с напряжениями

$$\varepsilon_x^*(t) = \frac{1}{E(t)} \{ [\tau_x^*(t) + \tau_{xy}^*(t) \operatorname{ctg} \alpha] a_x^*(t) + \Phi_x^*(t) \cos^2 \alpha - \Phi_{xy}^*(t) \sin \alpha \cos \alpha \} \quad (1.10)$$

$$\varepsilon_y^*(t) = \frac{1}{E(t)} \{ [\tau_y^*(t) + \tau_{xy}^*(t) \operatorname{tg} \alpha] a_y^*(t) + \Phi_y^*(t) \sin^2 \alpha - \Phi_{xy}^*(t) \sin \alpha \cos \alpha \}$$

где

$$a_i^*(t) = \frac{m_i(t)}{\mu_i} \lambda_i^*(t) \gamma_{ai}^*(t) \quad (1.11)$$

$$m_i(t) = \frac{E(t)}{E_{ai}} \quad (i = x, y) \quad (1.12)$$

$$\Phi_x^*(t) = \tau_x^*(t) + \frac{1 - \nu}{\nu} \frac{E(t)}{E(\tau_1)} \sigma_x(\tau_1) - E(t) \int_{\tau_1}^t \tau_x^*(z) \frac{\partial \delta(t, z)}{\partial z} dz \quad (1.13)$$

$\Phi_y^*(t)$  и  $\Phi_{xy}^*(t)$  определяются по формуле (1.13), если в ней заменить  $\sigma_x$  соответственно на  $\sigma_y$  и  $\tau_{xy}$ .

Углы сдвига определяются по теории малых деформаций, то есть по формуле [3]

$$\gamma_{xy}^*(t) = \varepsilon_x^*(t) \operatorname{ctg} \alpha + \varepsilon_y^*(t) \operatorname{tg} \alpha - \varepsilon_t^*(t) \frac{1}{\sin \alpha \cos \alpha} \quad (1.14)$$

Деформация  $\varepsilon_t^*(t)$  выражается через (1.8), где  $\varepsilon_t^*(t)$  следует заменить на [3]

$$\varepsilon_t^*(t) = \varepsilon_x^*(t) \cos^2 \alpha + \varepsilon_y^*(t) \sin^2 \alpha - 2 \tau_{xy}^*(t) \sin \alpha \cos \alpha \quad (1.15)$$

Тогда

$$\begin{aligned}\gamma_{xy}^*(t) = & \frac{1}{E(t)} [\sigma_x^*(t) a_x^*(t) \operatorname{ctg} \alpha + \sigma_y^*(t) a_y^*(t) \operatorname{tg} \alpha + \gamma_{xy}^*(t) [a_x^*(t) \operatorname{ctg}^2 \alpha + \\ & + a_y^*(t) \operatorname{tg}^2 \alpha] - [\Phi_x^*(t) + \Phi_y^*(t)] \sin \alpha \cos \alpha + \Phi_{xy}^*(t)]\end{aligned}\quad (1.16)$$

Физические зависимости (1.10) и (1.16) позволяют учитывать нелинейность деформирования железобетона, вызванную трещинообразованием и ползучестью бетона при обобщенном плоском напряженном состоянии. При  $t=t_1$  они совпадают с соответствующими выражениями для случая кратковременного действия нагрузки [2].

Если известны  $a_i^*$ , то есть  $\dot{a}_i^*$ ,  $\ddot{a}_{ii}^*$  (1.11), то уравнения равновесия, уравнение совместности деформаций и формулы (1.10) и (1.16) образуют полную систему уравнений, описывающую напряженное состояние.

Если ввести функцию напряжений  $F^*(t) = F^*(x, y, t)$ , причем

$$\sigma_x^*(t) = \frac{\partial^2 F^*(t)}{\partial y^2}; \quad \sigma_y^*(t) = \frac{\partial^2 F^*(t)}{\partial x^2}, \quad \gamma_{xy}^*(t) = -\frac{\partial^2 F^*(t)}{\partial x \partial y} \quad (1.17)$$

то система уравнений состояния может быть сведена к такому интегро-дифференциальному уравнению:

$$\begin{aligned}\Delta_a^4 [F^*(t)] + \Delta_B^4 \left[ F^*(t) + \frac{1-\nu}{\nu} \frac{E(t)}{E(\tau_1)} F(\tau_1) - \right. \\ \left. - E(t) \int_{\tau_1}^t F^*(\tau) \frac{\partial \dot{a}_i(t, \tau)}{\partial \tau} d\tau \right] = 0\end{aligned}\quad (1.18)$$

$\Delta_a^4$  — дифференциальный оператор следующей структуры:

$$\begin{aligned}\Delta_a^4 = & a_{11} \frac{\partial^4}{\partial y^4} - 2 \left( a_{13} \frac{\partial^4}{\partial x \partial y^3} + a_{23} \frac{\partial^4}{\partial x^3 \partial y} \right) + a_{33} \frac{\partial^4}{\partial x^2 \partial y^2} + a_{22} \frac{\partial^4}{\partial x^4} + \\ & + \left( 2 \frac{\partial a_{11}}{\partial y} - \frac{\partial a_{13}}{\partial x} \right) \frac{\partial^3}{\partial y^3} + \left( 2 \frac{\partial a_{22}}{\partial x} - \frac{\partial a_{23}}{\partial y} \right) \frac{\partial^3}{\partial x^3} + \left( \frac{\partial a_{33}}{\partial y} - 3 \frac{\partial a_{23}}{\partial x} \right) \frac{\partial^3}{\partial x^2 \partial y} + \\ & + \left( \frac{\partial a_{33}}{\partial x} - 3 \frac{\partial a_{13}}{\partial y} \right) \frac{\partial^3}{\partial x \partial y^2} + \left( \frac{\partial^2 a_{11}}{\partial y^2} - \frac{\partial^2 a_{13}}{\partial x \partial y} \right) \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \\ & + \left( \frac{\partial^2 a_{33}}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 a_{13}}{\partial y^2} - \frac{\partial^2 a_{23}}{\partial x^2} \right) \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} + \left( \frac{\partial^2 a_{22}}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 a_{23}}{\partial x \partial y} \right) \frac{\partial^2}{\partial x^2}\end{aligned}\quad (1.19)$$

в котором обозначено

$$\begin{aligned}a_{11} = & a_x^*(t); \quad a_{22} = a_y^*(t); \quad a_{33} = a_x^*(t) \operatorname{ctg}^2 \alpha + a_y^*(t) \operatorname{tg}^2 \alpha \\ a_{13} = & a_x^*(t) \operatorname{ctg} \alpha; \quad a_{23} = a_y^*(t) \operatorname{tg} \alpha\end{aligned}\quad (1.20)$$

$\Delta_B^4$  — то же, что и (1.19), но с заменой  $a_{ij}$  на  $b_{ij}$ , причем

$$\begin{aligned} b_{11} &= \cos^2 \alpha; \quad b_{22} = \sin^2 \alpha; \quad b_{33} = 1 \\ b_{13} &= b_{23} = -\sin \alpha \cos \alpha \end{aligned} \quad (1.21)$$

Решение уравнения (1.18) удобно выполнять путем разыскания функции  $F^*$  в определенные, наперед заданные моменты времени, то есть путем построения вектора значений этой функции. Если использовать известную зависимость между интегральным оператором и произведением вектора на матрицу [8], то задачу можно свести к решению матричного уравнения

$$\mathcal{A}_a^4 [\overrightarrow{F^*(t_k)}] + \mathcal{A}_B^4 [\|\Delta \delta\| \cdot \overrightarrow{F^*(t_k)}] = 0 \quad (1.22)$$

где  $\overrightarrow{F^*(t_k)}$  — вектор функции напряжений для моментов времени  $t_1, t_2, \dots, t_k$ ;  $\|\Delta \delta\|$  — треугольная матрица вида

$$\|\Delta \delta\| = \begin{vmatrix} 1/y \\ \Delta_{10} \Delta_{11} \\ \Delta_{20} \Delta_{21} \Delta_{22} \\ \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \\ \Delta_{k0} \Delta_{k1} \Delta_{k2} \dots \Delta_{kk} \end{vmatrix} \quad (1.23)$$

Элементы матрицы (1.23) определяются формулами

$$\begin{aligned} \Delta_{10} &= E(t_i) \left[ \delta(t_i, \tau_1) - \delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_i}{\tau_1} + \frac{1-y}{y E(\tau_1)} \right] \\ \Delta_{ii} &= E(t_i) \left[ \delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_n}{t_{n-1}} - \delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_{n+1}}{t_n} \right] \quad (1.24) \\ \Delta_{ii} &= E(t_i) \delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_i}{t_{i-1}} \quad (i, n = 1, 2, \dots, k; t_0 = \tau_1) \end{aligned}$$

$\delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_n}{t_{n-1}}$  — полная относительная деформация (1.2), средняя в смысле удовлетворения равенства

$$\int_{t_{n-1}}^{t_n} \delta(t_i, \tau) \frac{\partial F^*(t)}{\partial \tau} d\tau = [F^*(t_n) - F^*(t_{n-1})] \delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_n}{t_{n-1}} \quad (1.25)$$

При выполнении практических расчетов приходится принимать

$$\delta(t_i, \tilde{\tau}) \frac{t_n}{t_{n-1}} = \delta\left(t_i, \frac{t_n + t_{n-1}}{2}\right)$$

в чём, собственно, и заключается приближенность замены интеграла в (1.18) конечной суммой [7].

При кратковременном действии нагрузки ( $t = \tau_1$ ) может быть использован алгоритм, описанный в [3]. Для последующих моментов времени

расчет принципиально не отличается от решений, основанных на использовании метода Н. М. Крылова—Н. Н. Боголюбова. Таким образом, решение сводится к системе дифференциальных уравнений в частных производных 4-го порядка с переменными коэффициентами относительно функций напряжений  $F^*$  для моментов времени  $t = \tau_1, t_1, t_2, \dots, t_k$ .

При этом влияние ползучести учитывается коэффициентами этих уравнений. При записи уравнения (1.18) и построении схемы его решения предполагалось, что функции  $a_{ij}$  заданы. Фактически эти функции связаны с напряженным состоянием, то есть являются неизвестными. Описанный выше шаговый способ решения позволяет использовать для определения этих функций величины напряжений, подсчитанные на предыдущем шаге во времени. В случае необходимости соответствующие итерации могут производиться внутри каждого шага.

Зоны (элементы) без трещин могут быть рассчитаны по уравнению (1.1), которое также представляется в дискретном по времени виде.

Дискретизация по координатам с помощью одного из численных методов дает возможность для решения конкретных задач применить ЭВМ.

Как уже указывалось, коэффициенты  $a_{ij}$  (1.11) зависят от  $\lambda_i^*$  и  $\psi_{ai}^*$ . Методика определения величин  $\lambda_i^*$  требует дополнительного экспериментального обоснования; соответствующие опыты применительно к методике [3] для случая кратковременного загружения проводятся в настоящее время в Одесском инженерно-строительном институте.

Коэффициенты  $\psi_{ai}$  могут определяться по формуле, полученной на основе решения, приведенного в [7] для случая изгиба (обозначения сохранены).

$$\psi_{ai}^*(t) = 1 - \frac{\tau_{ai} - n_p R_p \left[ 1 + \frac{1 - \lambda_i(\tau_1) H_{bi}^*(t, \tau_1)}{n_p R_p} \right]}{\tau_{ai}(t)} \quad (i = x, y) \quad (1.26)$$

Для создания определенного представления о характере и величинах коэффициентов  $\lambda_i^*$ ,  $\psi_{ai}^*$  и влиянии трещинообразования на деформации  $\varepsilon_x^*, \varepsilon_y^*, \gamma_{xy}^*$  ниже рассмотрены два простейших случая.

*Растяжение в направлении  $n$*  ( $\sigma_n > R_p$ ). Стержни ортогональной арматурной сетки расположены под углом  $\alpha = 45^\circ$  к образовавшейся трещине ( $E_{ax} \mu_x = E_{ay} \mu_y = E_a \mu$ ). В этом случае можно считать [2]

$$\lambda_i^*(t) = \lambda_i(\tau_1) = \lambda = \text{const}; \quad \psi_{ai}^*(t) = \psi_a^*(t), \quad (i = x, y)$$

Исходные данные:  $\tau_n = \sigma = 2.4 \text{ МПа}$ ,  $E_a = 2.1 \cdot 10^5 \text{ МПа}$ ,  $\mu = 0.01$ ; бетон из опытов ОИСИ (I серия) [7],  $\tau_1 = 20 \text{ сут}$ .

Коэффициент затухания напряжений в бетоне между трещинами вследствие ползучести  $H_{bi}^*(t, \tau_1)$ , входящий в (1.26), определяем, воспользовавшись аппаратом наследственной теории старения для случая простого растяжения железобетонного элемента без трещин [7].

По формулам (1.26) (1.10) и (1.16) получаем:  $\psi_x(\gamma_1) = 0.5694$ ;  $\varepsilon_x(\gamma_1) = \varepsilon_y(\gamma_1) = 65.07 \cdot 10^{-5}$ ;  $\gamma_{xy}^*(\gamma_1) = 130 \cdot 10^{-5}$ ;  $\psi_x^*(900) = 0.6809$ ;  $\varepsilon_x^*(900) = \varepsilon_y^*(900) = 77.72 \cdot 10^{-5}$ ;  $\gamma_{xy}^*(900) = 155.52 \cdot 10^{-5}$ .

Растяжение со сжатием ( $\sigma_n = \sigma > R_p$ ;  $\sigma_t = -\sigma$ ). Квадрат, выделенный в пределах такого элемента под углом  $\alpha = 45^\circ$ , находится в условиях чистого сдвига. Исходные данные те же, что и в предыдущем примере.

В силу этого  $\psi_x^*$  и  $\psi_y^*$  равны соответствующим величинам из предыдущего примера.

Деформации (1.10) и (1.16):  $\varepsilon_x(\gamma_1) = \varepsilon_y(\gamma_1) = 56.16 \cdot 10^{-5}$ ;  $\gamma_{xy}^*(\gamma_1) = 147.95 \cdot 10^{-5}$ ;  $\varepsilon_x^*(900) = \varepsilon_y^*(900) = 49.91 \cdot 10^{-5}$ ;  $\gamma_{xy}^*(900) = 211.22 \cdot 10^{-5}$ .

В первом примере деформации растрескавшегося железобетонного элемента возрастают вследствие ползучести бетона до 20%. Во втором примере деформации  $\varepsilon_x^*$  и  $\varepsilon_y^*$  уменьшаются, но углы сдвига увеличиваются на 43%.

Необходимо иметь в виду, что уравнения (1.1), (1.18) и (1.22) описывают весьма сложное напряженное и деформированное состояние. Учитывается характер, расположение, направление и ширина раскрытия трещин, особенности деформаций арматуры как в трещинах, так и между ними, и, наконец, ползучесть бетона. Это открывает возможности для детального описания поведения железобетонных дисков при достаточно широком диапазоне уровней нагрузок.

Одесский инженерно-строительный  
институт

Поступила 17 XI 1976

Р. Б. ФРАНЧИЧИО, В. П. БЫЧКОВ

ЗАРЯДКА, БРЧАМЕСАЛЬСКИЙ ЗАРЯД, ЦИРКУЛЯРНЫЙ ФИЛТР,  
СИГНАЛИЗАЦИЯ САЧИСТАРНОМЕРЫ, РЕЗИУМЕНТЫ  
О.Ф.БОЛЮФЗАЛЬ, ГЕОФИЗИКА

### Л. ф. п. ф. п. м.

Սահագիլ է Հարթ խնդիրը լուծող ինտեգրո-դիֆերենցիալ հավասարումը, որը հաշվի է առնում ճարերով երկաթբետոնի աշխատանքի անհպատճառ բնույթը բերի երկարատև ազդեցության գեղքում:

THE BASIC EQUATION FOR PLANE STRESS  
IN FERRO-CONCRETE WITH CRACKS UNDER  
PROLONGED LOAD

I. E. PROKOPOVICH, E. U. ENIKOV

С у м м а г у

The permitting integral-differential equation for the plane problem is obtained, taking into consideration the anisotropic character of work of reinforced concrete with cracks under prolonged load.

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Амбарцумян С. А. Общая теория анизотропных оболочек. М., «Наука», 1974.
2. Гвоздев А. А., Карпенко Н. И. Работа железобетона с трещинами при плоском напряженном состоянии. «Строительная механика и расчет сооружений». 1965, № 2.
3. Карпенко Н. И. Теория деформирования железобетона с трещинами. М., Стройиздат, 1976.
4. Прокопович И. Е., Яременко А. Ф. Исследование работы железобетонных плит с учетом трещинообразования и ползучести. Сб. «Проблемы ползучести и усадки бетона». ЦНИИ Минтрансстроя, вып. 77, М., 1974.
5. Арутюнян Н. Х. Некоторые вопросы теории ползучести. М., Гостехиздат, 1952.
6. Александровский С. В. Температурные напряжения в массивных бетонных блоках от экзотермии цемента. «Исследования. Массивные и стержневые конструкции». Тр. НИИ по строительству. Госстройиздат, 1952.
7. Прокопович И. Е. Влияние длительных процессов на напряжение и деформированное состояния сооружений. М., Госстройиздат, 1963.
8. Прокопович И. Е., Рекиш В. В. О напряженно-деформированном состоянии тела, обладающего ползучестью и усиленного связями. Изв. АН Арм. ССР. Механика, 1969, XXII, № 1.