

ЗАДАЧА ДЛЯ УПРУГОЙ БЕСКОНЕЧНОЙ ПЛАСТИНЫ,  
 УСИЛЕННОЙ КРЕСТООБРАЗНЫМ БЕСКОНЕЧНЫМ  
 СТРИНГЕРОМ

ГРИГОРЯН Э. Х., ТОРОСЯН Д. Р.

Рассматривается задача для упругой бесконечной пластины, усиленной двумя одинаковыми взаимно-перпендикулярными бесконечными стрингерами или, что то же самое, усиленной крестообразным бесконечным стрингером. Пластина деформируется под действием сил, приложенных к крестообразному стрингеру, симметрично относительно его центра и направленных к центру стрингера или наоборот. Задача заключается в определении контактных усилий, действующих между стрингером и пластиной.

С помощью преобразования Фурье задача сводится к решению системы разностных функциональных уравнений относительно трансформантов Фурье контактных сил. Дается замкнутое решение этой системы функциональных уравнений. Получены асимптотические формулы, характеризующие поведения контактных сил в окрестности центра и далеких от него точках стрингера.

Пусть упругая бесконечность пластина толщины  $h$  усилена крестообразным бесконечным стрингером с модулем упругости  $E_s$  и с площадью поперечного сечения  $F_s$ . Пластина деформируется под действием сил  $P\delta(x-a)\delta(y)$ ,  $P\delta(x+a)\delta(y)$ ,  $Q\delta(y-a)\delta(x)$ ,  $Q\delta(y+a)\delta(x)$  (фиг. 1). Относительно крестообразного стрингера принимается модель контакта по линии, то есть считается, что контактные касательные усилия сосредоточены вдоль средней линии контактного участка, а для пластины предполагается, что во время деформации она находится в условиях обобщенного плоского напряженного состояния. Требуется определить контактные напряжения, действующие под стрингером.

В силу вышесказанного, уравнения равновесия стрингера запишутся в виде

$$\frac{du^{(1)}}{dx} = \frac{1}{E_s F_s} \int_{-\infty}^{\infty} \Theta(x-t) z^{(1)}(t) dt + \frac{P}{E_s F_s} [\Theta(x+a) - \Theta(x-a)]$$

$$\frac{dv^{(1)}}{dy} = \frac{1}{F_s F_s} \int_{-\infty}^{\infty} \Theta(y-\eta) z^{(2)}(\eta) d\eta + \frac{Q}{E_s F_s} [\Theta(y+a) - \Theta(y-a)]$$

где  $\Theta(x)$  — функция Хевисайда,  $u^{(1)}(x)$ ,  $v^{(1)}(y)$  — горизонтальные и вертикальные перемещения стрингера соответственно,  $\tau^{(1)}(x)$ ,  $\tau^{(2)}(y)$  — интенсивности горизонтальных и вертикальных контактных касательных сил соответственно.

Из постановки задачи нетрудно заключить, что  $\tau^{(1)}(x)$  и  $\tau^{(2)}(y)$  — нечетные функции.

С другой стороны имеем

$$h \frac{du^{(2)}(x,0)}{dx} = \frac{(3-\nu)(1+\nu)}{4\pi E} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\tau^{(1)}(t)}{t-x} dt - \frac{(1+\nu)^2}{4E\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\tau(\tau^2-x^2)}{(x^2+\tau^2)^2} \tau^{(2)}(\tau) d\tau$$

$$h \frac{dv^{(2)}(0,y)}{dy} = \frac{(3-\nu)(1+\nu)}{4\pi E} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\tau^{(2)}(\eta)}{\eta-y} d\eta - \frac{(1+\nu)^2}{4\pi E} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{t(t^2-y^2)}{(y^2+t^2)^2} \tau^{(1)}(t) dt$$

$$(-\infty < x, y < \infty)$$

где  $\nu$  — коэффициент Пуассона материала пластины, а  $E$  — ее модуль упругости,  $u^{(2)}(x,y)$ ,  $v^{(2)}(x,y)$  — горизонтальные и вертикальные перемещения пластины соответственно.

Теперь, удовлетворив условиям контакта

$$\frac{du^{(1)}(x)}{dx} = \frac{du^{(2)}(x,0)}{dx}, \quad -\infty < x < \infty$$

$$\frac{dv^{(1)}(y)}{dy} = \frac{dv^{(2)}(0,y)}{dy}, \quad -\infty < y < \infty$$

и имея в виду нечетность функции  $\tau^{(1)}(x)$  и  $\tau^{(2)}(y)$ , получим

$$\frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \left( \frac{1}{t-x} + \frac{1}{t+x} \right) \tau^{(1)}(t) dt - \frac{2A}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{\tau(\tau^2-x^2)}{(\tau^2+x^2)^2} \tau^{(2)}(\tau) d\tau =$$

$$= -\lambda_0 \int_0^{\infty} \Theta(t-x) \tau^{(1)}(t) dt + P \lambda_0 \Theta(a-x)$$

$$\frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \left( \frac{1}{\eta-y} + \frac{1}{\eta+y} \right) \tau^{(2)}(\eta) d\eta - \frac{2A}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{t(t^2-y^2)}{(t^2+y^2)^2} \tau^{(1)}(t) dt =$$

$$= -\lambda_0 \int_0^{\infty} \Theta(\eta-y) \tau^{(2)}(\eta) d\eta + Q \lambda_0 \Theta(a-y) \quad (1)$$

где

$$A = \frac{1+\nu}{3-\nu}, \quad \lambda_0 = \frac{4Eh}{E_s F_s (3-\nu)(1+\nu)}$$

Таким образом, задача свелась к решению системы сингулярных интегральных уравнений (1). Решение системы уравнений (1) ищем в классе функций, равные нулю при нулевом значении аргумента и суммируемые на полуоси  $[0, \infty)$ . Для решения системы (1) сделаем замену переменных  $x=ae^v$ ,  $t=ae^u$ ,  $\eta=a \cdot e^u$ ,  $y=a \cdot e^w$ , получим

$$\frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left( \frac{1}{1-e^{v-u}} + \frac{1}{1+e^{v-u}} \right) \tau^{(1)}(ae^u) du - \frac{2A}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{(1-e^{2(v-u)})}{(1+e^{2(v-u)})^2} \tau^{(2)}(ae^u) du =$$

$$= -\lambda \int_{-\infty}^{\infty} \Theta(u-v) \tau^{(1)}(ae^u) du + \lambda P_1 \Theta(-v) \quad (2)$$

$$(-\infty < v < \infty)$$

$$\frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left( \frac{1}{1-e^{w-u}} + \frac{1}{1+e^{w-u}} \right) \tau^{(2)}(ae^u) du - \frac{2A}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{(1-e^{2(w-u)})}{(1+e^{2(w-u)})^2} \tau^{(1)}(ae^u) du =$$

$$= -\lambda \int_{-\infty}^{\infty} \Theta(u-w) \tau^{(2)}(ae^u) du + \lambda Q_1 \Theta(-w)$$

$$(-\infty < w < \infty)$$

где  $\lambda = \lambda_0 a$ ,  $Q_1 = \frac{Q}{a}$ ,  $P_1 = \frac{P}{a}$ .

Применив к (2) преобразования Фурье, задачу сведем к решению системы функционально-разностных уравнений

$$\alpha \operatorname{cth} \frac{\pi \alpha}{2} \bar{\tau}^{(1)}(x) + \frac{i \alpha (x+i) A}{\operatorname{sh} \frac{\pi \alpha}{2}} \bar{\tau}^{(2)}(x) + \lambda \bar{\tau}^{(1)}(x-i) = \lambda P_1 \quad (3)$$

$$\alpha \cdot \operatorname{cth} \frac{\pi \alpha}{2} \bar{\tau}^{(2)}(x) + \frac{i \alpha (x+i) A}{\operatorname{sh} \frac{\pi \alpha}{2}} \bar{\tau}^{(1)}(x) + \lambda \bar{\tau}^{(2)}(x-i) = \lambda Q_1$$

$$(-1 < \operatorname{Im} \alpha < 0)$$

где

$$\bar{\tau}^{(k)}(x) = \int_{-\infty}^{\infty} \tau^{(k)}(ae^u) e^{i \alpha u} du \quad (k=1,2)$$

Сложив первое уравнение системы (3) со вторым, а затем высчитав из первого второе, получим два независимых функциональных уравнения

$$\bar{K}_1(x) \bar{\varphi}_1(x) + \lambda \bar{\varphi}_1(x-i) = \lambda R_1 \quad (4)$$

$$\bar{K}_2(x) \bar{\varphi}_2(x) + \lambda \bar{\varphi}_2(x-i) = \lambda R_2 \quad (5)$$

$$(-1 < \operatorname{Im} \alpha < 0)$$

где

$$R_1 = P_1 + Q_1, \quad R_2 = P_1 - Q_1,$$

$$\bar{\varphi}_1(x) = \bar{\tau}^{(1)}(x) + \bar{\tau}^{(2)}(x), \quad \bar{\varphi}_2(x) = \bar{\tau}^{(1)}(x) - \bar{\tau}^{(2)}(x),$$

$$\bar{K}_1(x) = \frac{\alpha \left( \operatorname{ch} \frac{\pi x}{2} + i(\alpha + i)A \right)}{\operatorname{sh} \frac{\pi x}{2}},$$

$$\bar{K}_2(x) = \frac{\alpha \left( \operatorname{ch} \frac{\pi x}{2} - i(\alpha + i)A \right)}{\operatorname{sh} \frac{\pi x}{2}}.$$

Сначала рассмотрим уравнение (4) и его решение ищем в виде

$$\bar{\varphi}_1(x) = \frac{i\Gamma(ia)}{\operatorname{ch} \frac{\pi x}{2}} \bar{T}_1(x), \quad \bar{\varphi}_1(x-i) = -\frac{\Gamma(1+ia)}{\operatorname{sh} \frac{\pi x}{2}} \bar{T}_1(x-i) \quad (6)$$

где  $\Gamma(a)$  — известная функция-гамма.

Подставив выражения  $\bar{\varphi}_1(x)$ ,  $\bar{\varphi}_1(x-i)$  из (6) в (4), получим функциональное уравнение

$$\bar{B}_1(x) \bar{T}_1(x) - \bar{T}_1(x-i) = R_1 \frac{\operatorname{sh} \frac{\pi x}{2}}{\Gamma(1+ia)} \quad (7)$$

при условии

$$\bar{T}_1(-i) = 0 \quad (8)$$

где

$$\bar{B}_1(x) = \frac{\operatorname{ch} \frac{\pi x}{2} + i(\alpha + i)A}{\operatorname{ch} \frac{\pi x}{2}}$$

Для решения (7), (8), рассмотрим функциональное уравнение

$$\bar{B}_1(x) Y_1(x-i) = Y_1(x) \quad (9)$$

при условии

$$Y_1(-i) = 1 \quad (10)$$

Решение уравнения (9) при условии (10) строится методом, изложенным в работах [1, 2], и имеет вид

$$Y_1(z) = \exp \left[ -\frac{i}{2} \int_{i\tau-\infty}^{i\tau+\infty} (\operatorname{cth}\pi(x-s) + \operatorname{cth}\pi s) \ln \bar{B}_1(s) ds \right] \quad (-1 < \operatorname{Im} z < \tau < 0)$$

Итак, мы представили  $\bar{B}_1(z)$  в виде

$$\bar{B}_1(z) = \frac{Y_1(z)}{Y_1(z-i)} \quad (-1 < \operatorname{Im} z < 0) \quad (11)$$

Имея в виду (11) и разделив обе части уравнения (7) на  $\operatorname{sh}\pi z$ , получим

$$\frac{Y_1(z)\bar{T}_1(z)}{\operatorname{sh}\pi z} + \frac{\lambda Y_1(z-i)\bar{T}_1(z-i)}{\operatorname{sh}\pi(z-i)} = \frac{\lambda R_1 Y_1(z-i) \operatorname{sh} \frac{\pi z}{2}}{\operatorname{sh}\pi z \Gamma(1+iz)} \quad (12)$$

Далее, применив к (12) обратное преобразование Фурье и имея в виду теорему Коши о вычетах, получим

$$F^{-1} \left[ \frac{Y_1(z)\bar{T}_1(z)}{\operatorname{sh}\pi z} \right] = \frac{\lambda R_1}{(1+\lambda e^u)} F^{-1} \left[ \frac{Y_1(z-i) \operatorname{sh} \frac{\pi z}{2}}{\Gamma(1+iz) \operatorname{sh}\pi z} \right] \quad (13)$$

где  $F$  — преобразование Фурье, а  $F^{-1}$  — обратное ему преобразование.

Теперь применив к (13) преобразования Фурье, при этом имея в виду теорему о свертке и, что

$$F \left[ \frac{1}{1+\lambda e^u} \right] = -\frac{i\pi\lambda^{-iz}}{\operatorname{sh}\pi z} \quad (-1 < \operatorname{Im} z < 0)$$

будем иметь

$$\bar{T}_1(z) = -\frac{\lambda R_1 i}{2 Y_1(z)} \int_{i\tau-\infty}^{i\tau+\infty} (\operatorname{cth}\pi(x-s) + \operatorname{cth}\pi s) \lambda^{-i(x-s)} \frac{Y_1(s-i) \operatorname{sh} \frac{\pi s}{2}}{\Gamma(1+is)} ds \quad (-1 < \operatorname{Im} z < \tau < 0)$$

Для дальнейшего определим значения  $\bar{\varphi}_1(a)$  при  $a = -i$ , после чего получим

$$\bar{\varphi}_1(-i) = -\frac{R_1 i}{2} \int_{i\tau-\infty}^{i\tau+\infty} \frac{\lambda^{is} Y_1(s-i)}{\Gamma(1+is) \operatorname{ch} \frac{\pi s}{2} \operatorname{sh}\pi s} ds \quad (-1 < \tau < 0)$$

Итак, мы определили  $\bar{\varphi}_1(z)$ , а тем самым и  $\varphi_1(\ln z) = \tau^{(1)}(az) + \tau^{(2)}(az)$

$$\tau^{(1)}(az) + \tau^{(2)}(az) = \frac{1}{2\pi} \int_{t=-\infty}^{t+\infty} \frac{i\Gamma(it)\bar{T}_1(x)}{\operatorname{ch} \frac{\pi z}{2}} z^{-it} dx$$

$$(-1 < \tau < 0, \quad 0 < t < \infty)$$

Заметим, что если  $\bar{B}_1(x)$  представить в виде

$$\bar{B}_1(x) = \frac{\pi \bar{B}_1(-i)}{2(1+ix)^{n+1}} \prod_{n=1}^{\infty} \frac{\left(1 - \left(\frac{\alpha+i}{2n+i}\right)^2\right) \left(1 - \left(\frac{\alpha+i}{2n-i}\right)^2\right)}{1 + \left(\frac{\alpha}{2n+1}\right)^2}$$

$$\bar{B}_1(-i) = \left(1 - \frac{2A}{\pi}\right),$$

то  $Y_1(x)$  из (9), (10) определится в виде

$$Y_1(x) = \left(\frac{\pi}{2} \bar{B}_1(-i)\right)^{1-it} \Gamma(1+ix) \bar{\Phi}_1(x)$$

$$\bar{\Phi}_1(x) = \prod_{n=1}^{\infty} \frac{\Gamma(3-ix-ix_n)\Gamma(3-ix+ix_n)\Gamma(2n+1+ix)(1-ix_n)^{2ix-3}(1+ix_n)^{2ix-3}}{\Gamma(ix-ix_n)\Gamma(ix+ix_n)\Gamma(2n+2-ix)(2n+1)^{2ix-1}}$$

где  $\alpha_n$  — нули функции  $\bar{B}_1(x)$ , расположенные в порядке  $0 < \operatorname{Im} \alpha_n < \operatorname{Im} \alpha_{n+1}$  и  $\operatorname{Re} \alpha_n > -1$  ( $n=1, 2, \dots$ ), а  $\bar{\alpha}_n$  — сопряженные с  $\alpha_n$  и  $\bar{B}_1(-\bar{\alpha}_n) = 0$ . Если корни мнимы, то вместо множителей в произведениях (15) и (16), соответствующих сопряженным корням, надо положить единицу. Известно, что  $\alpha_1$  положительно мнима  $\operatorname{Im} \alpha_1 > 0$  [3]. Отметим также, что

$$|\alpha_n| = 4n + o\left(\frac{\ln^2 n}{n}\right) \quad \text{при } n \rightarrow \infty$$

Поступая аналогичным образом, как это делалось выше, решение функционального уравнения (5)  $\bar{\varphi}_2(x)$  представится в виде (6), только здесь индексы один надо заменить индексами два, а в (16) под  $\alpha_k$  надо понимать нули функции  $\bar{B}_2(x)$ . Тогда

$$\tau^{(1)}(az) - \tau^{(2)}(az) = \frac{1}{2\pi} \int_{t=-\infty}^{t+\infty} \frac{i\Gamma(it)\bar{T}_2(x)}{\operatorname{ch} \frac{\pi z}{2}} z^{-it} dx$$

$$(-1 < \tau < 0, \quad 0 < z < \infty)$$

Для получения асимптотических формул для функции  $\varphi_1(x) = \tau^{(1)}(ax) + \tau^{(2)}(ax)$  при  $x \rightarrow 0$  и  $x \rightarrow \infty$ , исследуем полюса аналитического продолжения функции  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Проще всего это сделать, обраща-

ясь к уравнению (4) [4,5]. Сперва исследуем полюса функции  $\bar{\varphi}_1(x)$  (здесь и в дальнейшем под  $\bar{\varphi}_1(x)$  будем понимать и ее аналитическое продолжение) при  $\text{Im}x \leq -1$ . Так как  $\bar{\varphi}_1(-i)$  конечна, то из (4) следует, что  $\bar{\varphi}_1(-2i) = R_1$ . Далее, поскольку  $\bar{\varphi}_1(-2i)$  конечна, то, как следует из (4),  $\alpha = -3i$  будет простым полюсом для  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Если  $\alpha = -3i$  является простым полюсом, то  $\alpha = -4i$  тоже будет таковым для  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Далее, поскольку  $\alpha = -4i$  является простым полюсом для  $\bar{\varphi}_1(x)$ , то  $\alpha = -5i$  будет для  $\bar{\varphi}_1(x)$  двукратным полюсом (4). Из (4) следует также, что  $\alpha = -6i$  — двукратный полюс для  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Так продолжая, мы убедимся, что функция  $\bar{\varphi}_1(x)$  имеет при  $\text{Im}x \leq -1$  полюса только в точках  $\alpha = -i(2n+1)$ ,  $\alpha = -i(2n+2)$  ( $n=1,2,\dots$ ) с кратностями  $n$ .

Теперь исследуем полюса функции  $\bar{\varphi}_1(x)$  при  $\text{Im}x \geq 0$ . Для этого заметим, что поскольку точки  $\alpha_k, -\bar{\alpha}_k$  ( $k=1,2,\dots$ ) — нули функции  $\bar{K}_1(x)$ , то из (4) следует, что они могут быть простыми полюсами функции  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Из (4) нетрудно заключить, что при этом точки  $\alpha = \alpha_k + in$ ,  $\alpha = -\bar{\alpha}_k + in$  ( $n=1,2,\dots$ ) тоже могут быть простыми полюсами  $\bar{\varphi}_1(x)$ . Значит функция  $\bar{\varphi}_1(x)$  при  $\text{Im}x \geq 0$  имеет полюса только в точках  $\alpha = \alpha_k + in$ ,  $\alpha = -\bar{\alpha}_k + in$  ( $k=1,2,\dots, n=0,1,2,\dots$ ) и притом простые.

Так как определили аналитические свойства функции  $\bar{\varphi}_1(x)$ , перейдем к вычислению интеграла в (14). Замыкая путь интегрирования сверху, получим формулу

$$\begin{aligned} \tau^{(1)}(az) + \tau^{(2)}(az) = & iA_{-1}^{(\alpha_1)} z^w + iA_{-1}^{(\alpha_2)} \sum_{n=1}^{\infty} (-\lambda)^n \bar{b}_{nk} z^{n+w} + \\ & + i \sum_{k=2}^{\infty} \left[ \left( \sum_{n=0}^{\infty} (-\lambda)^n \bar{b}_{nk} z^{n-i\alpha_k} \right) A_{-1}^{(\alpha_k)} + \left( \sum_{n=0}^{\infty} (-\lambda)^n \bar{b}_{nk} z^{n+i\bar{\alpha}_k} \right) A_{-1}^{(-\bar{\alpha}_k)} \right] \end{aligned} \quad (18)$$

при  $0 \leq z < 1$

а замыкая снизу — формулу

$$\begin{aligned} \tau^{(1)}(az) + \tau^{(2)}(az) = & -iA_{-1}^{(\alpha_1)} z^{-3} - iA_{-1}^{(\alpha_2)} z^{-4} - z^{-5} (iA_{-1}^{(\alpha_2)} + A_{-1}^{(\alpha_2)} \ln z) - \\ & - z^{-6} (iA_{-1}^{(\alpha_2)} + A_{-1}^{(\alpha_2)} \ln z) + 0 \{ z^{-7} (1 + \ln z + \ln^2 z) \} \end{aligned} \quad (19)$$

при  $z \rightarrow \infty$ ,

где

$$\alpha_1 = i\omega (\omega > 0),$$

$$\text{Res}_{\alpha=\alpha_k} \bar{\varphi}_1(x) = \text{Res}_{\alpha=\alpha_k} \bar{\varphi}_1(x_k) = A_{-1}^{(\alpha_k)}, \quad \text{Res}(\bar{\varphi}_1(-\bar{\alpha}_k)) = A_{-1}^{(-\bar{\alpha}_k)}$$

$$\text{Res}_{\alpha_k + in} \varphi_1(x) = (-\lambda)^n \bar{b}_{nk} A_{-1}^{(\alpha_k)}, \quad \text{Res}_{-\bar{\alpha}_k + in} \varphi_1(x) = (-\lambda)^n \bar{b}_{nk} A_{-1}^{(-\bar{\alpha}_k)},$$

$$\bar{b}_{nk} = \prod_{\rho=1}^n \frac{1}{K_1(\alpha_k + i\rho)}, \quad \bar{b}_{nk} = \prod_{\rho=1}^n \frac{1}{K_1(-\bar{\alpha}_k + i\rho)},$$

$$b_{0k} = \bar{b}_{0k} = 1, \quad A_{-1}^{(2)} = -i \frac{2\lambda(R_1 - \bar{\varphi}_1(a_1 - i) \sin \frac{\pi\omega}{2})}{\omega \left( \pi \sin \frac{\pi\omega}{2} + 2A \right)},$$

$$A_{-1}^{(2k)} = \frac{2\lambda(R_1 - \bar{\varphi}_1(a_k - i) \operatorname{sh} \frac{\pi x_k}{2})}{a_k \left( \pi \operatorname{sh} \frac{\pi x_k}{2} + 2iA \right)}, \quad A_{-1}^{(-2k)} = - \frac{\lambda \left( R_1 - \bar{\varphi}_1(-\bar{a}_k - i) \operatorname{sh} \frac{\pi x_k}{2} \right)}{\left( \pi \operatorname{sh} \frac{\pi x_k}{2} - 2iA \right) \bar{a}_k},$$

$$A_{-1}^{(k)} = \operatorname{Res} \bar{\varphi}_1(-ki) \quad (k=3,4,5,6),$$

$$A_{-2}^{(k)} = \lim_{z \rightarrow -ik} [(z+ik)\bar{\varphi}_1(z)] \quad (k=5,6),$$

$$A_{-1}^{(3)} = \frac{4i(1-A)R_1}{\pi\lambda}, \quad A_{-1}^{(4)} = \frac{24i(1-A)AR_1}{\pi\lambda^2}, \quad A_{-1}^{(5)} = \frac{8i(1+3A)A_0^{(4)}}{\pi\lambda} -$$

$$- \frac{2(1+7A)A_{-1}^{(4)}}{\pi\lambda}, \quad A_{-1}^{(6)} = - \frac{A_{-1}^{(5)}\bar{K}_1(-5i)}{\lambda} - \frac{A_{-2}^{(5)}d\bar{K}_1(z)}{dz} \Big|_{z=-5i},$$

$$A_{-2}^{(5)} = \frac{8i(1+3A)A_{-1}^{(4)}}{\pi\lambda}, \quad A_{-2}^{(6)} = - \frac{A_{-2}^{(5)}\bar{K}_1(-5i)}{\lambda},$$

$$A_0^{(4)} = \frac{d}{dz} [(z+4i)\bar{\varphi}_1(z)] \Big|_{z=-4i}.$$

Отметим, что все вышеприведенные коэффициенты вычислены с помощью (4). Осталось вычислить  $A_0^{(4)}$ . После вычисления  $A_0^{(4)}$  вычеты  $A_{-1}^{(5)}$  и  $A_{-1}^{(6)}$  будут даваться в конечном виде. Приступив к вычислению  $A_0^{(4)}$ , дифференцируем обе части равенства (4) и поставим  $z = -i$ . Получим

$$A_1^{(2)} = - \frac{\bar{\varphi}_1(-i)}{\lambda} \frac{d}{dz} \bar{K}_1(z) \Big|_{z=-i},$$

где

$$A_1^{(2)} = \frac{d\bar{\varphi}_1(a-i)}{dz} \Big|_{z=-i} = \frac{d\bar{\varphi}_1(z)}{dz} \Big|_{z=-2i}$$

Далее, умножив обе части равенства (4) на  $z+ik$  ( $k=2,3$ ), после чего продифференцировав, положим  $z = -ik$ . В итоге получим

$$A_0^{(3)} = \frac{1}{\lambda} \left( \lambda R_1 - R_1 \frac{d}{dz} [(z+2i)\bar{K}_1(z)] \Big|_{z=-2i} - A_1^{(2)} [\bar{K}_1(z)(z+2i)] \Big|_{z=-2i} \right)$$

$$A_0^{(4)} = \frac{1}{\lambda} \left( \lambda R_1 - \bar{K}_1(-3i)A_0^{(3)} - A_{-1}^{(3)} \frac{d}{dz} K_1(z) \Big|_{z=-3i} \right)$$

где



$$A_0^{(3)} = \frac{d}{dz} [(z+3i)\bar{\varphi}_1(z)]_{z=-3i}$$

Аналогичными рассуждениями, которые были сделаны выше, можно убедиться, что функция  $\bar{\varphi}_2(z)$  при  $\text{Im}z \leq -1$  имеет те же полюса, что и  $\bar{\varphi}_1(z)$ . При  $\text{Im}z \geq 0$  полюсами функции будут точки  $\alpha = \beta_k + in$ ,  $\alpha = -\bar{\beta}_k + in$  ( $k=1,2,\dots$ ,  $n=0,1,\dots$ ), где  $\beta_k$ ,  $-\bar{\beta}_k$  — нули функции  $\bar{K}_2(z)$ . Причем полюса функции  $\bar{\varphi}_2(z)$  имеют те же свойства, что и полюса  $\bar{\varphi}_1(z)$ . Тогда асимптотические формулы для  $\varphi_2(\ln z)$  будут иметь тот же вид, что и формулы (18), (19), только в этих формулах надо заменить  $\alpha_k$ ,  $-\bar{\alpha}_k$  на  $\beta_k$ ,  $-\bar{\beta}_k$  соответственно,  $\bar{K}_1(z)$  на  $\bar{K}_2(z)$ , а  $\bar{\varphi}_1(z)$  на  $\bar{\varphi}_2(z)$ .

Таким образом, искомые интенсивности контактных напряжений и их асимптотические формулы можно получить элементарным образом, исходя из (14), (17) и (18), (19), что и требовалось при постановке задачи.

В частном случае одного горизонтального бесконечного стрингера, задача сводится к решению функционального уравнения

$$\alpha \text{cth} \frac{\pi \alpha}{2} \bar{\tau}(z) + \lambda \bar{\tau}(z-i) = \lambda P_1 \quad (-1 < \text{Im} \alpha < 0) \quad (20)$$

где  $\bar{\tau}(z) = \bar{\tau}^{(1)}(z)$ .

Решение функционального уравнения (20) можно получить, если в (6) полагать, что  $Y_1(z) \equiv 1$ , то есть

$$\bar{\tau}(z) = \frac{\lambda P_1}{2} \text{sh} \frac{\pi \alpha}{2} \Gamma(i\alpha) \int_{i\tau-\infty}^{i\tau+\infty} \frac{\lambda^{-i(\alpha-s)}}{\text{sh}\pi(x-s) \text{ch} \frac{\pi s}{2} \Gamma(1+is)} ds$$

$$(-1 < \tau < 0)$$

Отсюда, для  $\bar{\tau}(-i)$  получим

$$\bar{\tau}(-i) = -\frac{i P_1}{2} \int_{i\tau-\infty}^{i\tau+\infty} \frac{\lambda^{is}}{\text{sh}\pi s \text{ch} \frac{\pi s}{2} \Gamma(1+is)} ds \quad (-1 < \tau < 0)$$

Здесь опять для исследования аналитических свойств функции  $\bar{\tau}(z)$  удобно пользоваться уравнением (20). Рассуждениями, аналогичными тем, которые были сделаны выше, легко убедиться, что только точки  $\alpha = i(2n+1)$ ,  $\alpha = -i(2k+1)$  ( $n=0,1,\dots$ ,  $k=1,2,\dots$ ) являются полюсами функции  $\bar{\tau}(z)$  и притом простыми. Исходя из этого, можно получить следующие формулы для  $\tau(ax)$ :

$$\tau(ax) = i \sum_{n=0}^{\infty} B_{-1}^{(2n+1)} x^{2n+1} \quad (0 < x < 1) \quad (21)$$

$$\tau(ax) = -i \sum_{k=m}^{\infty} A_{-1}^{(2k+1)} x^{-2k-1} + O(x^{-2m-3})$$

при  $x \rightarrow \infty$ ,

где  $A_{-1}^{(2k+1)}$  и  $B_{-1}^{(2n+1)}$  — вычеты функции  $\bar{\varphi}_1(z)$ , соответствующие полюсам  $a = -i(2k+1)$ ,  $a = i(2n+1)$ , соответственно, которые даются с помощью рекуррентных соотношений

$$B_{-1}^{(2n+1)} = \frac{2i\lambda}{\pi(2n+1)} \left( \frac{i\pi\lambda}{4n} B_{-1}^{(2n-1)} - P_1 \right) \quad (n=1,2,\dots)$$

$$B_{-1}^{(1)} = \frac{2i\lambda}{\pi} (\bar{\tau}(0) - P_1), \quad \bar{\tau}(0) = \frac{\lambda\pi}{2} (P_1 - \bar{\tau}(-i))$$

$$A_{-1}^{(2k+1)} = \frac{4ik}{\pi\lambda^2} \left( P_1 + i\pi \left( k - \frac{1}{2} \right) A_{-1}^{(2k-1)} \right) \quad (k=2,3,\dots)$$

$$A_{-1}^{(3)} = \frac{4iP_1}{\pi\lambda}$$

Тот факт, что в точке приложения силы в подобных задачах контактные напряжения имеют логарифмическую особенность, следует из (21) при  $x \rightarrow 1$ , поскольку  $B_{-1}^{(2n+1)}$  при  $n \rightarrow \infty$  имеет порядок  $\frac{1}{n}$ .

## A PROBLEM FOR ELASTIC INFINITE PLATE, ARMED BY CROSS-FORMED INFINITE STRINGER

E. KCH. GRIGORYAN, D. R. TOROSYAN

**ԽԱՉԱԶԵՎԸ, ԱՆՎԵՐՋ ՎԵՐԳՐԱԿՆԵՐՈՎ ՈՒԺԵՂԱՑՎԱԾ ԱՆՎԵՐՋ  
ԱՌԱՉԳԱԿԱՆ ՍԱԼԻ ԽՆԴԻՐԸ**

Է. Կ. ԳՐԻԳՈՐՅԱՆ, Գ. Ր. ԹՈՐՈՍՅԱՆ

**Ա մ փ ո փ ո ս մ**

Գիտարկված է անվերջ սալի և նրան ամրացված խաչաձև վերդրակների փոխազդեցության խնդիրը, երբ սալը ձգվում է անվերջում: Խնդիրը լուծված է ֆուրյեի ձևափոխությունների օգնությամբ: Ստացված են խնդրի փակ լուծումը և կոնտակտային լարումների ասիմպտոտիկ բանաձևերը:

### ЛИТЕРАТУРА

1. Kotter W. T. On the diffusion of load from a stiffener into a sheet. Quarterly Journal of Mechanics and Applied Mathematics, 1955, vol. 8, № 2.
2. Григорян Э. X. Решение задачи упругого конечного включения, выходящего на границу полуплоскости.—Уч. записки ЕГУ, естеств. науки, 1981, № 3.

3. *Партон В. З., Перлин П. И.* Методы математической теории упругости.—М.: Наука, 1981.
4. *Григорян Э. Х.* Об одном подходе к решению задач для упругой полуплоскости, содержащей упругое конечное включение, выходящее на границу полуплоскости.—Межвуз. сб. науч. трудов, Механика, Ереван, изд. ЕГУ, 1987, № 6.
5. *Григорян Э. Х.* О решении койтактной задачи для упругой полуплоскости, граница которой усилена двумя полубесконечными накладками.—Межвуз. сб. науч. трудов, Механика, Ереван, изд. ЕГУ, 1991, № 8.

Ереванский госуниверситет

Поступила в редакцию  
5.11.1992