

Полученное здесь решение уравнения (1) при $m = 0.1$ полностью совпадает с решением, полученным в работах [2—4,7] путем указанного выше разложения дифференциального оператора на регулярную и сингулярную составляющие.

1. Гульчевский Л. С., Кулик А. Н. Двумерная задача теплопроводности для многослойных тел.— ФХОМ, 1976, № 3, с. 33—38.
2. Колесов В. С., Власов Н. М., Процюк Б. В. Температурные напряжения в круглой многослойной пластине.— В кн.: Математические методы в термомеханике.— Киев: Наук. думка, 1978, с. 41—51.
3. Коляно Ю. М. Применение обобщенных функций в термомеханике кусочно-однородных тел.— Мат. методы и физ.-мех. поля, 1978, вып. 7, с. 7—11.
4. Коляно Ю. М., Иванык Е. Г. Периодическое температурное поле в составном цилиндре.— ФХОМ, 1976, № 6, с. 45—49.
5. Коляно Ю. М., Полович В. С. Термоупругость многослойных тел.— Докл. АН УССР. Сер. А, 1975, № 12, с. 1112—1117.
6. Коляно Ю. М., Процюк Б. В. Термоупругость многослойного цилиндра.— Докл. АН УССР. Сер. А, 1976, № 8, с. 718—721.
7. Коляно Ю. М., Процюк Б. В. Термоупругость полого слоистого цилиндра.— ФХОМ, 1977, № 3, с. 12—17.
8. Лазарян В. А., Конащенко С. И. Обобщенные функции в задачах механики.— К.: Наук. думка, 1974.— 192 с.
9. Образцов И. Ф., Онанов Г. Г. Строительная механика скосенных тонкостенных систем.— М.: Машиностроение, 1973.— 660 с.
10. Онанов Г. Г. Уравнения с сингулярными коэффициентами типа дельта-функции и ее производных.— Докл. АН СССР, 1970, 191, № 5, с. 997—1000.
11. Подстригач Я. С., Коляно Ю. М., Громык В. И., Лозинский В. Л. Термоупругость тел при переменных коэффициентах теплообмена.— Киев: Наук. думка, 1977.— 160 с.

Институт прикладных проблем механики
и математики АН УССР

Поступила в редколлегию
16.11.78

УДК 539.3

Б. Л. Пелех, О. С. Гаврылиш

ОБ ОДНОМ ПОДХОДЕ К РЕШЕНИЮ ЗАДАЧ ИЗГИБА ОРТОТРОПНЫХ ПЛАСТИН

Рассмотрим пластинку, выполненную из армированного пластика. Считаем ее материал ортотропным. Отнесем срединную поверхность пластинки к ортогональным координатам x, y . Углы поворотов волокон, нормальных к срединной поверхности, в направлениях осей x, y обозначим соответственно γ_1, γ_2 , прогиб срединной поверхности — w .

Уравнения равновесия в перемещениях имеют вид

$$k_1 \left(\frac{\partial \gamma_1}{\partial x} + \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right) + k_2 \left(\frac{\partial \gamma_2}{\partial y} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \right) - q = 0; \quad (1)$$

$$D_1 \frac{\partial^2 \gamma_1}{\partial x^2} + D_3 \frac{\partial^2 \gamma_1}{\partial y^2} + (D_{12} + D_3) \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} - k_1 \left(\gamma_1 + \frac{\partial w}{\partial x} \right) = 0; \quad (2)$$

$$D_3 \frac{\partial^2 \gamma_2}{\partial x^2} + D_2 \frac{\partial^2 \gamma_2}{\partial y^2} + (D_{12} + D_3) \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} - k_2 \left(\gamma_2 + \frac{\partial w}{\partial y} \right) = 0, \quad (3)$$

где D_1, D_2 — жесткости на изгиб в срединной плоскости в направлениях соответственно x, y ; k_1, k_2 — жесткости на сдвиг; D_3 — жесткость на кручение; $D_{12} = D_1 \nu_2 = D_2 \nu_1$; ν_1, ν_2 — коэффициенты Пуассона. Принимаем, что

$$\gamma_1 = - \frac{\partial w}{\partial x} - \varepsilon_1 \frac{\partial}{\partial x} \Delta_1 w + \frac{1}{i} \frac{\partial \psi}{\partial y} + \frac{g_1}{k_1} \frac{\partial \varphi}{\partial x} - \frac{\varepsilon_1^2}{D_1} \frac{\partial q}{\partial x}; \quad (4)$$

$$\gamma_2 = - \frac{\partial w}{\partial y} - \varepsilon_2 \frac{\partial}{\partial y} \Delta_2 w - \lambda \frac{\partial \psi}{\partial x} + \frac{g_1}{k_2 \alpha^2} \frac{\partial \varphi}{\partial y} - \frac{\varepsilon_2^2}{D_2} \frac{\partial q}{\partial y} \quad (5)$$

при условии

$$D_1 = D_2\alpha^4; \quad D_2\alpha^2 = D_{12} + 2D_3. \quad (6)$$

Здесь

$$\begin{aligned} \Delta_1 &= \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{1}{\alpha^2} \frac{\partial^2}{\partial y^2}; \quad \Delta_2 = \alpha^2 \Delta_1; \\ \lambda &= \sqrt{\frac{k_1}{k_2}}; \quad \varepsilon_j = \frac{D_j}{k_j} \quad (j = 1, 2); \\ g_1 &= D_1 \left(\frac{1}{\lambda} - \frac{\lambda}{\alpha^2} \right); \end{aligned} \quad (7)$$

$\psi(\gamma_1, \gamma_2)$ — функция углов поворота нормального волокна; $\varphi(\gamma_1, \gamma_2)$ — вспомогательная функция.

Подставляя равенства (4), (5) в уравнения (1)—(3), используя условия (6), (7) и производя несложные преобразования, получаем

$$-D_1\Delta_1\Delta_1\omega + g_1\Delta_1\varphi = -q + \varepsilon_1\Delta_\varepsilon q; \quad (8)$$

$$\begin{aligned} g_3 \frac{\partial^3 \Delta_1 \omega}{\partial x \partial y^2} + \frac{\partial}{\partial y} \left(\lambda D_3 \Delta_\lambda \psi + g_1 \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} - \lambda k_2 \psi \right) + g_1 g_4 \frac{\partial^3 \varphi}{\partial x \partial y^2} - \\ - g_1 \frac{\partial \varphi}{\partial x} + g_2 \frac{\partial^3 q}{\partial x \partial y^2} = 0; \end{aligned} \quad (9)$$

$$\begin{aligned} -g_3 \frac{\partial^3 \Delta_1 \omega}{\partial x^2 \partial y} + \frac{\partial}{\partial x} \left(-\lambda D_3 \Delta_\lambda \psi + \frac{g_1}{\alpha^2} \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \lambda k_3 \psi \right) - \\ - g_1 g_4 \frac{\partial^3 \varphi}{\partial x^2 \partial y} - \frac{g_1}{\alpha^2} \frac{\partial \varphi}{\partial y} + g_5 \frac{\partial^3 q}{\partial x^2 \partial y} = 0, \end{aligned} \quad (10)$$

где

$$\Delta_\varepsilon = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\varepsilon_2}{\varepsilon_1} \frac{\partial^2}{\partial y^2}; \quad \Delta_\lambda = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{1}{\lambda^2} \frac{\partial^2}{\partial y^2}; \quad (11)$$

$$\begin{aligned} g_2 &= \varepsilon_1 \varepsilon_2 - \frac{D_3 \varepsilon_1^2}{D_1} - \varepsilon_2^2 \alpha^2 + \frac{D_3 \varepsilon_2^2}{D_2}; \\ g_3 &= D_2 \alpha^2 \varepsilon_1 - \varepsilon_1 D_3 - D_1 \varepsilon_2 + \alpha^2 \varepsilon_2 D_3; \\ g_4 &= -\frac{\varepsilon_1}{\alpha^2} + \frac{D_3}{k_1} + \varepsilon_2 - \frac{D_3}{k_2 \alpha^2}; \\ g_5 &= -\frac{\varepsilon_1^2}{\alpha^2} + \frac{D_3 \varepsilon_1^2}{D_1} + \varepsilon_2 \varepsilon_1 - \frac{D_3 \varepsilon_2^2}{D_2}. \end{aligned} \quad (12)$$

Вычитаем от уравнения (9) уравнение (10), предварительно умножив уравнение (9) на $\frac{1}{\alpha^2}$ и продифференцировав уравнения (9) и (10) соответственно по y и по x . После несложных преобразований с учетом соотношений (7), (8), (11) и (12) получаем

$$\Delta_1 (\lambda D_3 \Delta_\lambda \psi - \lambda k_2 \psi) + \frac{g_3}{D_1} \frac{\partial^2 q}{\partial x \partial y} - \frac{\varepsilon_2 D_3 g_1 \alpha^2}{D_1 \lambda k_2} \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Delta_\lambda q = 0. \quad (13)$$

Складывая уравнения (9) и (10), предварительно продифференцировав уравнение (9) по x , а уравнение (10) — по y , имеем

$$g_1 \Delta_1 \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial x \partial y} - \varphi \right) + (g_2 + g_5) \frac{\partial^4 q}{\partial x^2 \partial y^2} = 0. \quad (14)$$

Уравнения (8), (13) и (14) составляют полную систему уравнений для определения ω , ψ и φ .

При решении системы (8), (13), (14) необходимо определить 10 констант. Определяем их, используя шесть граничных условий и удовлетворяя уравнениям совместимости (9), (10). В случае трансверсальной изотропии, поскольку $g_1 = g_2 = g_3 = g_4 = g_5 = 0$, из этой системы следуют известные [4] уравнения изгиба трансверсально-изотропных пластин.

Пусть на ортотропную пластинку в форме полуплоскости $y \geq 0$, шарнирно опертую по краю $y = 0$, действует изгибающий момент $M_y|_{y=0} = M_0 \cos ax$. Граничные условия имеют вид

$$\omega|_{y=0} = 0; \quad \gamma_1|_{y=0} = 0; \quad M_y|_{y=0} = M_0 \cos ax. \quad (15)$$

Применим метод интегральных преобразований Фурье. Введем в рассмотрение трансформанты

$$\tilde{\omega} = \int_0^{\infty} \omega \cos \rho x dx; \quad (16)$$

$$\tilde{\psi} = \int_0^{\infty} \psi \sin \rho x dx; \quad (17)$$

$$\tilde{\varphi} = \int_0^{\infty} \varphi \cos \rho x dx. \quad (18)$$

Функции ω , ψ , φ выражаются через трансформанты $\tilde{\omega}$, $\tilde{\psi}$, $\tilde{\varphi}$ по формулам обращения

$$\omega = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \tilde{\omega} \cos \rho x d\rho; \quad \psi = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \tilde{\psi} \sin \rho x d\rho; \quad \varphi = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \tilde{\varphi} \cos \rho x d\rho, \quad (19)$$

а M_y можно выразить через γ_1 , γ_2 с помощью формулы

$$M_y = D_2 \left(\frac{\partial \gamma_2}{\partial y} + \nu_1 \frac{\partial \gamma_1}{\partial x} \right). \quad (20)$$

Из выражений (8)—(10), (13)—(15), используя формулы (16)—(18) и (20), получаем систему основных уравнений

$$-D_2 \frac{d^4 \tilde{\omega}}{dy^4} + 2\rho^2 \frac{D_1}{\alpha^2} \frac{d^2 \tilde{\omega}}{dy^2} - D_1 \rho^4 \tilde{\omega} + \frac{g_1}{\alpha^2} \frac{d^2 \tilde{\varphi}}{dy^2} - g_1 \rho^2 \tilde{\varphi} = 0; \quad (21)$$

$$\frac{d^4 \tilde{\psi}}{dy^4} + \left(-\alpha^2 \rho^2 - \lambda^3 \rho^2 - \frac{k_1}{D_3} \right) \frac{d^2 \tilde{\psi}}{dy^2} + \left(\lambda^2 \rho^4 \alpha^2 + \frac{k_1 \alpha^2}{D_3} \rho^2 \right) \tilde{\psi} = 0; \quad (22)$$

$$-\frac{1}{\alpha^2} \frac{d^2 \tilde{\varphi}}{dy^2} + \rho^2 \tilde{\varphi} + \frac{\rho}{\alpha^2} \frac{d^3 \tilde{\psi}}{dy^3} - \rho^3 \frac{d \tilde{\psi}}{dy} = 0, \quad (23)$$

уравнений совместимости

$$\begin{aligned} & -\frac{g_3 \rho}{\alpha^2} \frac{d^4 \tilde{\omega}}{dy^4} + g_3 \rho^3 \frac{d^2 \tilde{\omega}}{dy^2} + \frac{D_3}{\lambda} \frac{d^3 \tilde{\psi}}{dy^3} + (-\lambda D_3 \rho^2 - g_1 \rho^2 - \lambda k_2) \times \\ & \times \frac{d \tilde{\psi}}{dy} - g_1 g_4 \rho \frac{d^2 \tilde{\varphi}}{dy^2} + g_1 \rho \tilde{\varphi} = 0; \end{aligned} \quad (24)$$

$$\begin{aligned} & \frac{g_3}{\alpha^2} \rho^3 \frac{d^3 \tilde{\omega}}{dy^3} - g_3 \rho^4 \frac{d \tilde{\omega}}{dy} + \left(-\frac{D_3}{\lambda} \rho + \frac{g_1}{\alpha^2} \rho \right) \frac{d^2 \tilde{\psi}}{dy^2} + \\ & + (\lambda D_3 \rho^3 + \lambda k_2 \rho) \tilde{\psi} + g_1 \left(g_4 \rho^2 - \frac{1}{\alpha^2} \right) \frac{d \tilde{\varphi}}{dy} = 0 \end{aligned} \quad (25)$$

и краевых условий при $y = 0$

$$\tilde{\omega} = 0; \quad \frac{\varepsilon_1}{\alpha^2} \rho \frac{d^2 \tilde{\omega}}{dy^2} + (\rho - \varepsilon_1 \rho^3) \tilde{\omega} + \frac{1}{\lambda} \frac{d \tilde{\psi}}{dy} - \frac{g_1}{k_1} \rho \tilde{\varphi} = 0; \quad (26)$$

$$D_2 \left\{ -\varepsilon_2 \frac{d^4 \tilde{\omega}}{dy^4} + (-1 + \alpha^2 \varepsilon_2 \rho^2) \frac{d^2 \tilde{\omega}}{dy^2} - \lambda \rho \frac{d \tilde{\psi}}{dy} + \frac{g_1}{k_2 \alpha^2} \frac{d^2 \tilde{\varphi}}{dy^2} + \right.$$

$$\begin{aligned}
& + v_1 \left[\varepsilon_1 \frac{p^2}{\alpha^2} \frac{d^2 \tilde{w}}{dy^2} + (p^2 - \varepsilon_1 p^4) \tilde{w} + \frac{1}{\lambda} p \frac{d\tilde{\psi}}{dy} - \frac{g_1}{k_1} p^2 \tilde{\varphi} \right] = \\
& = M_0 \frac{\pi}{2} [\delta(p-a) + \delta(p+a)], \tag{27}
\end{aligned}$$

где $q = 0$; $\delta(p)$ — дельта-функция Дирака.

Учитывая, что \tilde{w} , $\tilde{\psi}$, $\tilde{\varphi}$ стремятся к нулю при $y \rightarrow \infty$, решения уравнений (21)—(23) получаем в виде

$$\begin{aligned}
\tilde{w} &= C_4 e^{-\rho \alpha y} + C_5 y e^{-\rho \alpha y} + \tilde{w}_1; \\
\tilde{\psi} &= C_1 e^{-\lambda \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}} y} + C_2 e^{-\rho \alpha y}; \\
\tilde{\varphi} &= C_3 e^{-\rho \alpha y} + \tilde{\varphi}_1.
\end{aligned} \tag{28}$$

Здесь \tilde{w}_1 , $\tilde{\varphi}_1$ — частные решения уравнений (21), (23), которые находим в виде

$$\begin{aligned}
\tilde{w}_1 &= -C_1 \frac{g_1 \lambda p \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}}}{D_1 \left[\frac{\lambda^2 p^2}{\alpha^2} + \frac{k_1}{D_3 \alpha^2} - \rho^2 \right]} e^{-\lambda \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}} y}; \\
\tilde{\varphi}_1 &= -C_1 \lambda p \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}} e^{-\lambda \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}} y}.
\end{aligned} \tag{29}$$

Подставляя решения (28), (29) в краевые условия (26), (27) и уравнения совместности (24), (25), определяем константы C_1, C_2, C_3, C_4, C_5 :

$$\begin{aligned}
C_1 &= \frac{M_0 \frac{\pi}{2} D_1 p \left(\frac{\lambda^2 p^2}{\alpha^2} + \frac{k_1}{D_3 \alpha^2} - \rho^2 \right) [\delta(p-a) + \delta(p+a)]}{\lambda^2 \sqrt{\rho^2 + \frac{k_2}{D_3}} \left(g_6 p^4 + 2 \frac{k_2 \lambda}{\alpha^2} g_1 p^2 - \frac{k_1 k_2 D_2}{D_3} \right)}; \\
C_2 &= M_0 \frac{g_3 \pi p^3 \alpha \left(\frac{\lambda p}{\alpha^2} + \frac{k_1}{\lambda p D_3 \alpha^2} - \frac{p}{\gamma} \right) [\delta(p-a) + \delta(p+a)]}{2 \left\{ g_6 p^4 + 2 \frac{k_2 \lambda}{\alpha^2} g_1 p^2 - \frac{k_1 k_2 D_2}{D_3} \right\}}; \\
C_3 &= 0; \\
C_4 &= \frac{M_0 \pi g_1 p^2 [\delta(p-a) + \delta(p+a)]}{2 \lambda \left(g_6 p^4 + \frac{2 \lambda k_2}{\alpha^2} g_1 p^2 - \frac{k_1 k_2 D_2}{D_3} \right)}; \\
C_5 &= - \frac{M_0 \pi \left(\lambda D_3 p^2 - \frac{D_3}{\lambda} p^2 \alpha^2 + g_1 p^2 + \lambda k_2 \right) \left(\frac{\lambda p}{\alpha} + \frac{k_1}{\lambda p D_3 \alpha} - \frac{p \alpha}{\lambda} \right) [\delta(p-a) + \delta(p+a)]}{4 \left(g_6 p^4 + 2 \frac{\lambda k_2}{\alpha^2} g_1 p^2 - \frac{k_1 k_2 D_2}{D_3} \right)}.
\end{aligned} \tag{30}$$

Здесь $g_6 = D_3 \left(-\lambda^2 D_2 + 2 \alpha^2 D_2 - \frac{D_1}{\lambda^2} \right)$.

Подставляя равенства (30) в (29), (28) и на основании работ [2, 3] считая $a > 0$, реализуем обратное преобразование Фурье (19). Получаем w , ψ , φ в виде

$$\begin{aligned}
w &= \frac{\pi g_1 M_0 a^2}{2 \lambda S_1} e^{-\alpha \alpha y} \cos ax - \frac{\pi M_0 \left(\lambda D_3 a^2 - \frac{D_3}{\lambda} a^2 \alpha^2 + g_1 a^2 + \lambda k_2 \right) \alpha S_2}{4 S_1} \times \\
& \times y e^{-\alpha \alpha y} \cos ax - \frac{\pi g_1 a^2 M_0}{2 \lambda S_1} e^{-y \lambda \sqrt{a^2 + \frac{k_2}{D_3}}} \cos ax; \tag{31}
\end{aligned}$$

$$\psi = \frac{M_0 D_1 a^2 S_2 \sin ax}{\lambda \sqrt{a^2 + \frac{k_2}{D_3} S_1}} e^{-y\lambda \sqrt{a^2 + \frac{k_2}{D_3} S_1}} + \frac{M_0 g_3 a^3 \alpha S_2}{S_1} e^{-a\lambda y} \sin ax; \quad (32)$$

$$\varphi = -\frac{M_0 D_1 a^3 S_2}{S_1} e^{-y\lambda \sqrt{a^2 + \frac{k_2}{D_3} S_1}} \cos ax, \quad (33)$$

где

$$\begin{aligned} S_1 &= g_3 a^4 + \frac{2\lambda k_2}{\alpha^2} g_1 a^2 - \frac{k_1 k_2 D_2}{D_3}; \\ S_2 &= \frac{\lambda a}{\alpha^2} + \frac{k_1}{a\lambda D_3 \alpha^2} - \frac{a}{\lambda}. \end{aligned} \quad (34)$$

На основании работы [4] можно легко определить усилия и моменты в пластинке.

В случае трансверсальной изотропии получаем

$$\omega = \frac{M_0}{2aD} y e^{-ay} \cos ax.$$

Если сделать замену $x = -\frac{\pi}{2a} + \tilde{x}$, то получим

$$M_y|_{y=0} = M_0 \sin a\tilde{x}; \quad \omega = \frac{M_0}{2aD} y e^{-ay} \sin a\tilde{x},$$

что совпадает с результатами работы [1], полученными в случае трансверсальной изотропии.

1. Амбарцумян С. А. Теория анизотропных пластин.— М.: Наука, 1967.— 266 с.
2. Диткин В. А., Прудников А. П. Интегральные преобразования и операционное исчисление.— М.: Наука, 1974.— 542 с.
3. Корн Г., Корн Г. Справочник по математике.— М.: Наука, 1970.— 720 с.
4. Пелех Б. Л. Теория оболочек с конечной сдвиговой жесткостью.— Киев: Наук. думка, 1973.— 248 с.

Институт прикладных проблем механики
и математики АН УССР
Львовский политехнический институт

Поступила в редколлегию
20.06.78

удк 539.3

Б. Н. Полевой

ТЕМПЕРАТУРНЫЙ ИЗГИБ ТРАНСВЕРСАЛЬНО-ИЗОТРОПНОЙ ПЛАСТИНКИ С КРИВОЛИНЕЙНЫМ ОТВЕРСТИЕМ

В рамках классической теории Кирхгофа—Лява [1] изучено распределение температурных напряжений в изотропных пластинках, ослабленных криволинейными отверстиями. На базе уравнений теории пластин типа С. П. Тимошенко [3, 5] определена концентрация температурных напряжений возле отверстий в трансверсально-изотропных пластинках. Для пластин, изготовленных из современных композиционных материалов, при исследовании концентрации температурных напряжений около отверстий необходимо учитывать анизотропию механических и температурных свойств. Такому исследованию посвящена настоящая работа, в которой определено влияние трансверсальных механических и температурных характеристик материала на распределение температурных напряжений при изгибе пластинок, ослабленных криволинейными отверстиями. Численные расчеты произведены для нескольких видов отверстий, наиболее чаще встречающихся в инженерной практике.