

И. И. КУДИШ

ВЗАИМОДЕЙСТВИЕ НАКЛАДКИ, НАХОДЯЩЕЙСЯ
 В УСЛОВИЯХ УСТАНОВИВШЕЙСЯ НЕЛИНЕЙНОЙ
 ПОЛЗУЧЕСТИ, С УПРУГОЙ ПОЛУПЛОСКОСТЬЮ

Предполагается, что скорость деформации накладки в продольном направлении является достаточно произвольной нелинейной функцией нормального напряжения, действующего в ее поперечном сечении. Решение задачи строится с помощью асимптотических методов. В частности, для относительно жесткой накладки решение представлено в виде регулярного асимптотического ряда, а в случае накладки относительно малой жесткости для построения решения используются методы сращиваемых асимптотических разложений [1, 2]. Частный случай данной задачи (степенная нелинейность) рассмотрен в работе [3], в которой предложен метод решения эффективный лишь для относительно жестких накладок.

1. Выведем уравнения рассматриваемой задачи. Предположим, что скорость деформации накладки в продольном направлении $\dot{\epsilon}_x$ связана с нормальным напряжением σ_x , действующим в ее поперечном сечении, зависимостью

$$\dot{\epsilon}_x = F\left(\frac{\sigma_x}{E_n}\right) \tag{1.1}$$

При достаточно большом времени t (режим установившейся ползучести) зависимость (1.1) можно представить в виде

$$\epsilon_x = tF\left(\frac{\sigma_x}{E_n}\right) \tag{1.2}$$

Учитывая, что для элемента накладки при обычных предположениях [4, 5, 6] имеет место соотношение

$$\epsilon_x = \frac{1}{h} \int_{-x}^x [\tau(s) - t(s)] ds \tag{1.3}$$

и подставляя (1.3) в (1.2), получим основное уравнение, описывающее процесс деформации накладки в условиях установившейся нелинейной ползучести

$$\frac{du^{(1)}}{dx} = tF\left(\frac{1}{hE_n} \int_{-x}^x [\tau(s) - t(s)] ds\right) \tag{1.4}$$

Здесь E_0 — постоянная, характеризующая ползучесть накладки; h и a — соответственно толщина и полудлина накладки; $\tau(x)$ — контактное касательное напряжение, действующее на накладку; $t(x)$ — касательное напряжение, создаваемое внешней пригрузкой; $u^{(1)}(x)$ — продольное перемещение точек накладки.

Как известно [7], перемещения граничных точек полуплоскости $u^{(2)}(x)$ имеют вид

$$u^{(2)}(x) = \frac{2(1-\nu^2)}{\pi E_0} \int_{-a}^a \tau(s) \ln \frac{1}{|x-s|} ds + \text{const} \quad (1.5)$$

где E_0 — модуль упругости полуплоскости, ν — коэффициент Пуассона.

На участке $[-a, a]$ контакта накладки с полуплоскостью имеет место условие

$$\frac{du^{(1)}}{dx} = \frac{du^{(2)}}{dx}, \quad x \in [-a, a] \quad (1.6)$$

Теперь с помощью (1.4), (1.5) и (1.6) получим уравнение для определения $\tau(x)$

$$\frac{2(1-\nu^2)}{\pi E_0} \int_{-a}^a \frac{\tau'(\xi) d\xi}{\xi-x} = tF\left(\frac{\varphi(x) - \psi(x)}{hE_0}\right) \quad (1.7)$$

которое будем рассматривать при граничных условиях

$$\varphi(-a) = P_1, \quad \varphi(a) = \psi(a) + P_2 \quad (1.8)$$

При этом

$$\tau(x) = P_1 + \int_{-a}^x \tau'(\xi) d\xi, \quad \varphi(x) = \int_{-a}^x t(\xi) d\xi \quad (1.9)$$

Здесь P_1, P_2 — сосредоточенные силы, приложенные к концам накладки.

Введем безразмерные переменные

$$x' = x/a, \quad t'(x) = t(x)/\tau_0, \quad P'_1 = P_1/\tau_0 a, \quad \varphi' = \varphi/\tau_0 a, \quad \psi' = \psi/\tau_0 a$$

Здесь τ_0 — характерная величина касательного напряжения. Вводя безразмерные величины в уравнения (1.7)–(1.9) и опустив штрихи, после простых преобразований получим

$$\begin{aligned} \varphi(x) = & -\frac{\lambda}{2\pi} \int_{-1}^1 F[\tau(t) - \psi(t)] \ln \frac{1-tx + \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}}{1-tx - \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}} dt + \\ & + \frac{\psi(1) + P_2 - P_1}{\pi} \arcsin x + \frac{\psi(1) + P_1 + P_2}{2} \end{aligned} \quad (1.10)$$

$$\varphi(x) = P_1 + \int_{-1}^x z(\xi) d\xi, \quad \psi(x) = \int_{-1}^x t(\xi) d\xi \quad (1.11)$$

Здесь λ — параметр, характеризующий относительную жесткость накладки. В частности, при степенной зависимости $F(z_x) = |z_x|^{\alpha-1} z_x$ (α — показатель ползучести, $\alpha \geq 1$) для t имеем

$$\lambda = t \frac{E_0}{2\tau_0(1-\nu^2)} \left(\frac{\tau_0 \alpha}{h E_0} \right)^{\alpha} \quad (1.12)$$

В дальнейшем будем предполагать, что функция F и обратная к ней функция Φ являются достаточно гладкими функциями своих аргументов, а также обладают следующими свойствами:

$$F(-z_x) = -F(z_x), \quad F(z_x) \sim 1 \text{ при } z_x \sim 1 \quad (1.13)$$

$$\Phi(z_x) = |z_x|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} z_x + o(|z_x|^{\frac{1}{\alpha}}), \quad z_x \ll 1; \quad \Phi(z_x) \sim 1, \quad z_x \sim 1 \quad (1.14)$$

Воспользовавшись существованием функции Φ , обратной к функции F , уравнения (1.7) и (1.8) в безразмерных переменных можно представить также в виде

$$\varphi(x) = \psi(x) + \Phi \left[\frac{\lambda^{-1}}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{\varphi'(t) dt}{t-x} \right] \quad (1.15)$$

$$\varphi(-1) = P_1, \quad \varphi(1) = \psi(1) + P_2 \quad (1.16)$$

С помощью (1.13) легко видеть, что при $P_1 = P_2 = 0$, $t(x) = \frac{t_0}{\sqrt{1-x^2}}$ для любого $\lambda > 0$ вне зависимости от конкретного вида функции F решением уравнения (1.10), или что то же (1.15), (1.16), является

$$\varphi(x) = t_0 \left[\arcsin x + \frac{\pi}{2} \right], \quad z(x) = z'(x) = t(x) \quad (1.17)$$

Физически это решение означает, что накладка ведет себя как абсолютно жесткое тело.

2. Схема регулярных возмущений.

Рассмотрим случай $\lambda \ll 1$. Функцию $t(x)$ будем предполагать интегрируемой на отрезке $[-1, 1]$, а также $P_1, P_2, \psi(1) \sim 1$ при $\lambda \ll 1$. Решение уравнения (1.10) будем искать в виде равномерно пригодного на $[-1, 1]$ асимптотического разложения [1]

$$\varphi(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^k \varphi_k(x) \quad (2.1)$$

Решение (1.10) представимо в виде (2.1), если функция $f^k(\sigma_x)$ представима в виде ряда по степеням k при $\sigma_x = \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^k \sigma_{1,k} \sigma^2$. Будем считать, что это предположение выполнено.

Подставив (2.1) в уравнение (1.10) и приравняв коэффициенты при λ^k , получим уравнения для $\varphi_k(x)$

$$\varphi_0(x) = \frac{\psi(1) + P_2 - P_1 \arcsin x + \frac{\psi(1) + P_1 + P_2}{2}}{\pi} \quad (2.2)$$

$$\varphi_1(x) = -\frac{1}{2\pi} \int_{-1}^1 F[\varphi_0(t) - \psi(t)] \ln \frac{1 - tx + \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}}{1 - tx - \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}} dt$$

$$\varphi_2(x) = -\frac{1}{2\pi} \int_{-1}^1 F'[\varphi_0(t) - \psi(t)] \varphi_1(t) \ln \frac{1 - tx + \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}}{1 - tx - \sqrt{(1-t^2)(1-x^2)}} dt$$

и т. д. Здесь $F'(z) = \frac{dF}{dz}$.

Из (1.11) с помощью равенств (2.2) получим трехчленное равномерно пригодное асимптотическое разложение для касательного напряжения

$$\tau(x) = \frac{\psi(1) + P_2 - P_1}{\pi \sqrt{1-x^2}} - \frac{\lambda}{\pi \sqrt{1-x^2}} \int_{-1}^1 \frac{F[\varphi_0(t) - \psi(t)] \sqrt{1-t^2} dt}{t-x} - \frac{\lambda^2}{\pi \sqrt{1-x^2}} \int_{-1}^1 \frac{F'[\varphi_0(t) - \psi(t)] \varphi_1(t) \sqrt{1-t^2} dt}{t-x} \quad (2.3)$$

Легко видеть, что развитая выше процедура регулярных асимптотических разложений справедлива при любой интегрируемой функции $l(x)$.

Интересно отметить, что при $\lambda \ll 1$ локальные свойства пригрузки $l(x)$ начинают сказываться на напряжении $\tau(x)$, лишь начиная с первого приближения посредством интегрального члена. Это поведение $\tau(x)$ становится очевидным, если учесть тот факт, что случай $\lambda \ll 1$ соответствует относительно жесткой накладке (см., напр., (1.12)).

3. Схема сингулярных возмущений

Рассмотрим случай накладки с относительно малой жесткостью, то есть $\lambda \gg 1$. В этом случае при исследовании оказывается удобным пользоваться уравнениями задачи в виде (1.15), (1.16). Решение задачи при $\lambda \gg 1$ будем строить методом сращиваемых асимптотических разложений [1]. В дальнейшем, если не оговорено противное, ограничимся исследованием главных членов асимптотик функций $\varphi(x)$ и $\tau(x)$.

* Аналогично может быть рассмотрен случай, когда $F(\sigma_x)$ представляется в виде асимптотического ряда по иным функциям параметра λ .

Будем предполагать, что

$$t(x) \simeq t_m(1+x)^{\lambda_m}, \quad t(x) \simeq t_p(1-x)^{\lambda_p}; \quad \lambda_m, \lambda_p > -1 \quad (3.1)$$

$$t(x) \sim 1, \quad t_m, t_p \sim 1 \quad \text{при } \lambda \gg 1$$

$t(x)$ удовлетворяет условию Гельдера при $x \pm 1 \sim 1$.

При $\lambda \gg 1$ область контакта естественным образом распадается на три подобласти. В малых окрестностях точек $x = \pm 1$ (внутренние области) напряженке $\tau(x)$, действующее на накладку, формируется в результате сложного взаимодействия накладки и основания, в то время как вне этих окрестностей (внешняя область) напряжение $\tau(x)$ в основном определяется внешней пригрузкой $t(x)$, приложенной к верхней поверхности накладки.

Рассмотрим сначала случай

$$t(x) = 0, \quad -1 < x_m < 0, \quad -1 < x_p < 0 \quad (3.2)$$

Предположим также, что $P_1, P_2 \neq 0$ и $P_1, P_2 \sim 1$ при $\lambda \gg 1$. Введем в упомянутых выше внутренних областях новые независимые переменные $r = \frac{x+1}{\varepsilon_m}$ и $s = \frac{x-1}{\varepsilon_p}$, где ε_m и ε_p — характерные размеры соответствующих внутренних областей. Решение задачи (1.15), (1.16) во внешней области будем искать в виде

$$\varphi(x) = \varphi_0(x) + o(1), \quad x \pm 1 \sim 1 \quad (3.3)$$

Из (3.2) и (1.3) следует, что $\psi(x) \neq 0$, $x \in [-1, 1]$, поэтому считая $x \pm 1 \sim 1$, то есть рассмотрев внешнюю область с помощью (3.3), из уравнений (1.5) и (1.14) получим

$$\varphi_0(x) = \psi(x), \quad \tau(x) = t(x), \quad x \pm 1 \sim 1 \quad (3.4)$$

Соотношения (3.3), (3.4), очевидно, становятся непригодными в качестве решения задачи (1.15), (1.16) во внутренних областях $r \sim 1$ и $s \sim 1$, так как с помощью (3.3), (3.4) невозможно удовлетворить граничным условиям (1.9) на $\varphi(x)$ в точках $x = \pm 1$. Поэтому решение во внутренних областях будем искать в виде

$$\varphi(x) = \varphi_m(r) + o(1), \quad \varphi_m(r) \sim 1 \quad \text{при } r \sim 1 \quad (3.5)$$

$$\varphi(x) = \varphi_p(s) + o(1), \quad \varphi_p(s) \sim 1 \quad \text{при } s \sim 1 \quad (3.6)$$

С помощью соотношения (3.1) легко получить асимптотики функции $\psi(x)$ при $x \rightarrow \pm 1$, а поэтому, используя равенство (3.4), получим одночленное внутреннее разложение одночленного внешнего разложения в виде [1]

$$\varphi_0(x) = \varepsilon_m \frac{1+z_m}{1+z_m} \frac{t_m r^{1+z_m}}{1+z_m} + o(\varepsilon_m^{1+z_m}), \quad r \sim 1 \quad (3.7)$$

$$\varphi_0(x) = \psi(1) - \varepsilon_p \frac{1+z_p}{1+z_p} \frac{t_p (-s)^{1+z_p}}{1+z_p} + o(\varepsilon_p^{1+z_p}), \quad s \sim 1$$

Рассмотрев поочередно внутренние области, примыкающие к точкам $x = \pm 1$, с помощью (3.5) — (3.7) и (1.14) — (1.16) соответственно получим уравнения [1]

$$\varphi_m(r) = \Phi \left[\frac{1}{\varepsilon_m} \int_0^r \frac{z_m(t) dt}{t-r} \right], \quad \varphi_m(0) = P_1, \quad \varphi_m(r) \rightarrow 0 \quad (3.8)$$

$$\varphi_p(s) = \psi(1) + \Phi \left[\frac{1}{\varepsilon_p} \int_s^1 \frac{z_p(t) dt}{t-s} \right] \quad (3.9)$$

$$\varphi_p(0) = P_2 + \psi(1), \quad \varphi_p(s) \rightarrow \psi(1)$$

и соотношения, определяющие ε_m и ε_p

$$\varepsilon_m = \varepsilon_p = \lambda^{-1} \quad (3.10)$$

Обратим внимание на то, что размеры внутренних областей ε_m и ε_p при $P_1, P_2 \neq 0$ не зависят ни от поведения $t(x)$ при $x \rightarrow \pm 1$, ни от вида функции Φ , в то время как касательные напряжения $\tau(x) = \tau_m(r) + \dots$ и $\tau(x) = \lambda \varphi_p(s) + \dots$ во внутренних областях определяются видом функции Φ .

В случае, когда $\Phi(\varepsilon_p) = |\varepsilon_p|^{1-\alpha}$, решение задачи (3.8) ((3.9)) зависит от двух (трех) параметров, однако, существенной является зависимость лишь от α . Действительно, если положить $\varphi_m(r) = P_1 q_m(r) P_1^{-1}$, то задачу (3.8) легко привести к виду

$$q_m(R) = \frac{1}{\varepsilon_m} \left| \int_0^R \frac{q_m(t) dt}{t-R} \right| \left| \int_0^{\varepsilon_m} \frac{q_m(t) dt}{t-R} \right| \quad (3.11)$$

$$q_m(0) = 1, \quad q_m(R) \rightarrow 0$$

Аналогичное преобразование имеет место для задачи (3.9).

Из приведенного анализа следует, что в главном решения задачи (1.15), (1.16) во внутренних областях независимы. Поэтому в дальнейшем, как правило, будем рассматривать лишь одну из внутренних областей, например, область, в которой $r \sim 1$.

Иследуем теперь случай $P_1 = 0$, по-прежнему предполагая выполняемыми соотношения (3.1). Как и ранее, во внешней области решение будем

искать в виде (3.3); очевидно, оно определится равенством (3.4). Асимптотиками внешнего решения являются равенства (3.7). Во внутренней области, примыкающей к точке $x = -1$, решение в случае $P_1 = 0$ будем искать в виде

$$\varphi(x) = \varepsilon_m^{1+x_m} \varphi_m(r) + o(\varepsilon_m^{1+x_m}), \quad \varphi_m(r) \sim 1 \text{ при } r \sim 1 \quad (3.12)$$

Подставив представление $\varphi(x)$ в виде (3.12) в уравнения (1.15), (1.16), во внутренней области получим [1] с помощью (1.14)

$$\begin{aligned} \varphi_m(r) &= \frac{t_m r^{1+x_m}}{1+x_m} - \frac{1}{\varepsilon_m^{1/\alpha}} \left| \int_0^r \frac{\varphi_m(t) dt}{t-r} \right| - \frac{1}{\varepsilon_m^{1/\alpha}} \int_0^r \frac{\varphi_m(t) dt}{t-r} \\ \varphi_m(0) &= 0, \quad \varphi_m(r) \rightarrow \frac{t_m r^{1+x_m}}{1+x_m} \end{aligned} \quad (3.13)$$

а для характерного размера ε_m получим

$$\varepsilon_m = \lambda^{-x_m}, \quad p_m = \frac{1}{\alpha(1+x_m) - x_m} \quad (3.14)$$

Очевидно, что $p_m > 0$ при $\alpha \geq 1$ и $x_m > -1$.

Обратим внимание на то, что при $x_m = -1/2$ решением задачи (3.13) является $\varphi_m(r) = 2t_m r^{1/2}$, что согласуется с точным решением задачи (1.17) при $t(x) = \frac{t_m \sqrt{2}}{\sqrt{1-x^2}}$.

Интересно отметить, что протяженность пограничного слоя, расположенного в окрестности точки $x = -1$ и касательное напряжение $\tau(x) = \lambda^{-x_m p_m} \varphi_m'(r) + \dots$ при $P_1 = 0$ в отличие от случая $P_1 \neq 0$ определяются как показателем ползучести α , так и поведением $t(x)$ при $x \rightarrow -1$.

Рассмотрим теперь случай

$$t(x) \neq 0; \quad x_m, x_p > 0 \quad (3.15)$$

Тогда решение задачи во внешней области будем искать в виде

$$\varphi(x) = \varphi_0(x) + \lambda^{-1/\alpha} \varphi_1(x) + o(\lambda^{-1/\alpha}); \quad \varphi_0(x), \varphi_1(x) \sim 1 \text{ при } x \pm 1 \sim 1 \quad (3.16)$$

Подставив это представление $\varphi(x)$ в уравнение (1.15) и приравняв члены при одинаковых степенях λ , получим с помощью (1.14)

$$\varphi_0(x) = \psi(x), \quad \varphi_1(x) = \frac{1}{\varepsilon_m^{1/\alpha}} \left| \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi-x} \right| - \frac{1}{\varepsilon_m^{1/\alpha}} \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi-x} \quad (3.17)$$

Из (3.16) и (3.17) во внешней области получим двучленное асимптотическое разложение

$$\varphi(x) = \psi(x) + \frac{\lambda^{-1\alpha}}{\pi^{1-\alpha}} \left| \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi-x} \right|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi-x}, \quad \varphi(x) = \varphi'(x) \quad (3.18)$$

Отметим, что при наличии сосредоточенных сил, то есть $P_1, P_2 \neq 0$ асимптотический анализ во внутренних областях полностью совпадает с анализом, проведенным для случая $-1 < z_n, z_p < 0$.

Поэтому остановимся подробнее на случае отсутствия сосредоточенных сил, то есть положим, что $P_1 = P_2 = 0$. Исследуем окрестность точки $x = -1$. Положим

$$N_m = \frac{1}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi+1} \quad (3.19)$$

Очевидно, что при $z_n > 0$ интеграл (3.19) сходится.

Введем новую функцию

$$\theta(x) = \varphi(x) - \psi(x) \quad (3.20)$$

тогда уравнение (1.15) примет вид

$$\theta(x) = \Phi \left\{ \frac{\lambda^{-1}}{\pi} \left[\int_{-1}^1 \frac{\theta'(t) dt}{t-x} + \int_{-1}^1 \frac{t(\xi) d\xi}{\xi-x} \right] \right\} \quad (3.21)$$

Если $t(x)$ таково, что $N_m \neq 0$, то воспользовавшись соотношениями (3.18)–(3.20), получим одночленное внутреннее разложение одночленно-го внешнего разложения функции $\theta(x)$ в виде

$$\theta(x) = \lambda^{-1\alpha} |N_m|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} N_m, \quad r \sim 1 \quad (3.22)$$

Поэтому, в силу принципа сраживания, решение во внутренней области будем искать в виде

$$\vartheta(x) = \lambda^{-1\alpha} \varphi_m(r) + o(\lambda^{-1\alpha}), \quad \varphi_m(r) \sim 1 \quad \text{при } r \sim 1 \quad (3.23)$$

В аналогичном виде следует искать решение и в другой внутренней области.

Подставив (3.23) в уравнение (3.21), рассматриваемое во внутренней области, с помощью асимптотики (1.14) и равенства (3.19) получим уравнение

$$\varphi_m(r) = \frac{1}{\pi^{1-\alpha}} \left| \pi N_m + \int_0^r \frac{\varphi_m'(t) dt}{t-r} \right|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} \left\{ \pi N_m + \int_0^r \frac{\varphi_m'(t) dt}{t-r} \right\} \quad (3.24)$$

в граничные условия

$$\varphi_m(0) = 0, \quad \varphi_m(r) \rightarrow |N_m|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} N_m \quad (3.25)$$

При выводе граничных условий были использованы равенства (1.16), (3.20) и $P_1 = P_2 = 0$. В процессе изложенного выше асимптотического анализа, кроме того, получим

$$\varepsilon_m \sim \lambda^{-1/n} \quad (3.26)$$

Отметим, что с помощью замены

$$\varphi_m(r) = |N_m|^{-\frac{1-n}{n}} N_m q_m(|N_m|^{-\frac{1}{n}} r) \quad (3.27)$$

уравнения (3.24) и (3.25) могут быть приведены к виду

$$q_m(R) = \frac{1}{\varepsilon_m^{1-n}} \left\{ \varepsilon + \int_0^R \frac{q'_m(t) dt}{t-R} \right\}^{\frac{1-n}{n}} \left\{ \varepsilon + \int_0^R \frac{q'_m(t) dt}{t-R} \right\} \quad (3.28)$$

$$q_m(0) = 0, \quad q_m(R) \rightarrow 1 \quad R \rightarrow \infty$$

Исследуем теперь случай $N_m = 0$. Тогда предположим, что [8]

$$\varphi_m(x) = \varepsilon^n |K_m|^{-\frac{1-n}{n}} K_m r^n + o(\varepsilon^n), \quad K_m \sim 1, \quad 0 < n < \frac{x_m}{2}, \quad r \sim 1 \quad (3.29)$$

Из (3.17), (3.20) и (3.29) получим внешнее решение, переразложенное во внутренних переменных

$$\psi(x) \sim \lambda^{-1/n} \varepsilon_m^n |K_m|^{-\frac{1-n}{n}} K_m r^n \quad (3.30)$$

Поэтому решение уравнения (3.21) в области $r \sim 1$ следует искать в виде

$$\theta(x) = \lambda^{-1/n} \varepsilon_m^n \varphi_m(r) + o(\lambda^{-1/n} \varepsilon_m^n), \quad \varphi_m(r) \sim 1 \quad \text{при } r \sim 1 \quad (3.31)$$

Подставив (3.31) в (3.21) и воспользовавшись равенствами (1.16) и (3.20), с помощью (1.14) для $\varphi_m(r)$ получим уравнения, совпадающие с (3.24), (3.25). Разница состоит лишь в том, что в (3.24) и (3.25) нужно постоянную N_m заменить на K_m из (3.29).

Характерная величина внутренней области ε_m определяется из соотношений

$$\varepsilon_m = \lambda^{-2/n}, \quad p_m = [2(n(x-1) + 1)]^{-1} > 0 \quad \text{при } x \geq 1 \quad (3.32)$$

Исследование, приведенное для случая $N_m = 0$, справедливо при $\frac{x_m}{2} < 1$. Подобное исследование в случае $\frac{x_m}{2} = i$ (i — натуральное чи-

сло) сопряжено с существенными трудностями, а случай $i \neq \frac{x_m}{2} > 1$ по существу сподится к одному из рассмотренных случаев при $P_1 = P_2 = 0$, если вместо $\psi(x)$ и (3.20) подставить внешнее разложение решения

максимального порядка, которое допускается функцией $t(x)$. После указанной замены методика определения новой искомой функции $\psi(x)$ аналогична методике для случая $\frac{\gamma_m}{\alpha} < 1$.

В рассмотренном случае (3.15) следует обратить внимание на то, что напряжение $\tau(x)$ во внутренних областях в главном определяется поведением пригрузки $t(x)$, а также показателем ползучести α .

Из независимости друг от друга в главном решений задачи во внутренних областях следует, что смешанные случаи такие как $\kappa_m < 0$, $\kappa_p > 0$, $P_1 = P_2 = 0$; $\kappa_m > 0$, $\kappa_p > 0$, $P_1 = 0$, $P_2 \neq 0$, и тому подобные могут быть рассмотрены совершенно аналогично с помощью предложенных выше подходов в комплексе.

В случае $t(x) \equiv 0$, $\kappa_m = P_1 = 0$ и $\kappa_p > -1$, $P_2 \sim 1$ возникают определенные затруднения при выводе уравнения для главного члена асимптотики $\psi(x)$ во внутренней области $x \sim 1$. В связи с этим данный случай рассматриваться не будет.

Рассмотрим теперь случай

$$t(x) \equiv 0, \quad x \in [-1, 1] \quad (3.33)$$

Будем предполагать ниже, что функция $\Phi(\varepsilon_x) = |\varepsilon_x|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} \varepsilon_x$, $\alpha > 1$ при любых значениях ε_x .

Из (1.11) и (3.33) следует, что $\psi(x) \equiv 0$. Отметим, что решение задачи во внешней области в главном есть $\psi(x) = 0$, а при $P_1, P_2 \neq 0$ исследование внутренних областей полностью совпадает со случаем (3.2) при $P_1, P_2 \neq 0$. Поэтому рассмотрим случай

$$P_1 = 0, \quad P_2 \neq 0, \quad P_2 \sim 1 \quad (3.34)$$

Тогда во внутренней области $x \sim 1$ для главного члена асимптотики (3.6) получим задачу (3.9), в которой следует положить $\psi(1) = 0$. При этом t_p определится соотношением (3.10).

Для определения ненулевого решения во внешней области необходимо рассмотреть, так называемый, характерный предел [2], а именно: положим

$$\varphi(x) = \mu(\lambda) \varphi_0(x), \quad \varphi_0(x) \sim 1 \text{ при } \lambda \gg 1 \quad (3.35)$$

Здесь $\mu(\lambda)$ — неизвестная пока функция большого параметра λ .

Подставим (3.35) в (1.15) при $\psi(x) = 0$. Тогда из сравнения порядка членов в (1.15) получим соотношение

$$\mu = \lambda^{\frac{1}{1-\alpha}} \ll 1, \quad \alpha > 1 \text{ при } \lambda \gg 1 \quad (3.36)$$

Одновременно получим уравнение

$$\varphi_0(x) = \frac{1}{\varepsilon^{1/\alpha}} \left| \int_{-1}^1 \frac{\varphi_0(t) dt}{t-x} \right|^{\frac{1-\alpha}{\alpha}} \int_{-1}^1 \frac{\varphi_0(t) dt}{t-x} \quad (3.37)$$

и граничное условие

$$\varphi_0(-1) = 0 \quad (3.38)$$

Недостающим граничным условием является условие срацивания внешнего решения с внутренним

$$\varphi_0(x) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \varphi_\delta(x-1) \quad (3.39)$$

Здесь $\varphi_\delta(s)$ есть решение задачи (3.9) при $\psi(1) = 0$.

В рассмотренном случае, в отличие от всех предыдущих случаев, сначала определяется внутреннее решение $\varphi_\delta(s)$, а затем с помощью срацивания — внешнее решение $\varphi_0(x)$.

4. О поведении решений в малых окрестностях концов накладки

Исследуем поведение решения задачи (1.15), (1.16) при $x \rightarrow -1$. Из граничного условия (1.16) следует, что $\varphi(x)$ — ограниченная функция при $x \rightarrow -1$. Предположим, что асимптотика $\varphi(x)$ при $x \rightarrow -1$ имеет вид

$$\varphi(x) \cong P_1 + \varphi_0(1+x)^{\gamma}, \quad \gamma > -1 \quad (4.1)$$

Тогда из (4.1) получим

$$\varphi'(x) \cong \varphi_0 \gamma (1+x)^{\gamma-1} \quad (4.2)$$

Предположим, кроме того, что $\varphi'(x)$ имеет интегрируемую особенность при $x \rightarrow -1$, то есть

$$-1 < \gamma \leq 0 \quad (4.3)$$

Используя известный факт о том, что при условиях (4.2), (4.3) [7]

$$\int_{-1}^1 \frac{\varphi'(t) dt}{t-x} = -\pi \varphi_0 (\gamma+1) \operatorname{ctg} \pi \gamma (1+x)^{\gamma} + G(x) \quad (4.4)$$

($G(x)$ — регулярная на отрезке $[-1, b]$ ($0 < b < 1$) функция) и учитывая ограниченность $\varphi(x)$ и $\varphi'(x)$ при $x \rightarrow -1$, из уравнения (1.15) получим, что первый член в правой части (4.4) должен обратиться в нуль [9], то есть

$$\varphi_0 (\gamma+1) \operatorname{ctg} \pi \gamma = 0 \quad (4.5)$$

Учитывая то, что $\varphi_0 \neq 0$, получим уравнение $\operatorname{ctg} \pi \gamma = 0$, решением которого, удовлетворяющим (4.3), является

$$\gamma = -\frac{1}{2} \quad (4.6)$$

Аналогичный анализ при $x = 1$ также приводит к равенству (4.6).

Из (4.2) и (4.6) следует, что в сделанных предположениях касательное напряжение $\tau(x)$ представимо в виде

$$\tau(x) = \frac{\tau_0(x)}{\sqrt{1-x^2}} \quad (4.7)$$

где $\tau_0(x)$ — регулярная на всем отрезке $[-1, 1]$ функция.

Отметим, что результат (4.7) согласуется с поведением решения задачи (1.10), полученным при $\lambda \ll 1$ в § 2.

5. Обобщение на пространственную задачу

Изложенный в §§ 2, 3 асимптотический метод исследования задачи (1.10) (или (1.15), (1.16)) легко распространяется на случай пространственной задачи для накладки прямоугольного сечения [9], находящейся в условиях установившейся нелинейной ползучести. Уравнения, описывающие эту задачу, имеют вид

$$\varphi(x) = \psi(x) + \Phi \left\{ \frac{\lambda^{-1}}{\pi} \int_{-1}^1 \left[\frac{1}{t-x} + V(x-t) \right] \varphi'(t) dt \right\} \quad (5.1)$$

$$\varphi(-1) = P_1, \quad \varphi(1) = \psi(1) + P_2$$

или иначе

$$\begin{aligned} \varphi(x) = & \frac{1}{2\pi^2} \int_{-1}^1 \left\{ \int_{-1}^1 V(s-t) \varphi'(t) dt - \lambda F[\varphi(s) - \psi(s)] \right\} \times \\ & \times \ln \frac{1-sx + \sqrt{(1-s^2)(1-x^2)}}{1-sx - \sqrt{(1-s^2)(1-x^2)}} ds + \\ & + \frac{\psi(1) + P_2 - P_1}{\pi} \arcsin x + \frac{\varphi(1) + P_1 + P_2}{2} \quad (5.2) \\ & \varphi(-1) = P_1, \quad \varphi(1) = \psi(1) + P_2 \end{aligned}$$

Здесь $V(x)$ — ограниченная непрерывная функция.

В случае, если $F(\sigma_x)$ представима в виде степенного по λ асимптотического ряда (§ 2), решение задачи (5.2) при $\lambda \ll 1$ следует искать в виде (2.1). При этом уравнения для первых членов разложения имеют вид

$$\begin{aligned} \varphi_0(x) = & \frac{1}{2\pi^2} \int_{-1}^1 \int_{-1}^1 V(s-t) \varphi_0'(t) \ln \frac{1-sx + \sqrt{(1-s^2)(1-x^2)}}{1-sx - \sqrt{(1-s^2)(1-x^2)}} ds dt + \\ & + \frac{\psi(1) + P_2 - P_1}{\pi} \arcsin x + \frac{\varphi_0(1) + P_1 + P_2}{2} \quad (5.3) \\ & \varphi_0(-1) = P_1, \quad \varphi_0(1) = \psi(1) + P_2 \end{aligned}$$

$$\varphi_2(x) = \frac{1}{2^{-2}} \int_{-1}^1 \int_{-1}^1 V(x-t) \varphi_1(t) dt - \lambda \pi F[\varphi_2(s) - \varphi_1(s)] \times \\ \times \ln \frac{1 - sx + V(1-x^2)(1-x^2)}{1 - sx - V(1-s^2)(1-x^2)} ds dt, \quad \varphi_1(\pm 1) = 0$$

и т. д.

Уравнения для $\varphi_n(x)$, $\varphi_1(x)$, ... интегрированием по частям с учетом граничных условий приводятся к уравнениям Фредгольма второго рода, которые затем могут быть решены одним из известных методов.

При $\lambda \gg 1$ и $x \pm 1 \sim 1$ из (5.1) следует, что в главном выполняются равенства (3.3), (3.4), а при $x \rightarrow \pm 1$ решение не приближается соотношениями (3.3), (3.4). В возникающих внутренних областях для главных членов асимптотики $\varphi(\lambda)$ при выполненных условиях (1.13), (1.14) и (3.1) получаются уравнения, совпадающие с соответствующими уравнениями для $\varphi_n(r)$ и $\varphi_n(s)$ § 3. Исключение составляют случаи $\alpha_n, \alpha_s > 0$, для которых следует лишь заменить величины $N_{\alpha_n}, N_{\alpha_s}$ соответственно на

$$\frac{1}{\pi} \int_{-1}^1 \left[\frac{1}{s+1} + V(-s-1) \right] t(s) ds \\ \frac{1}{\pi} \int_{-1}^1 \left[\frac{1}{s-1} + V(1-s) \right] t(s) ds$$

Протяженность внутренних областей совпадает с протяженностью этих областей для плоской задачи.

6. Численные результаты

В качестве примера рассмотрим задачу для накладки, скорость деформации которой является степенной функцией напряжения $F(\sigma_x) = |\sigma_x|^{2-1} \sigma_x$. При этом λ определяется соотношением (1.12).

Иллюстрируем полученные результаты в случае линейной накладки ($\alpha = 1$) на примере следующих режимов:

$$1) P_1 = P_2 = 1, \quad \psi(x) = 0; \quad 2) P_1 = -1, \quad P_2 = 1, \quad \psi(x) = 0$$

$$3) P_1 = P_2 = 0, \quad \psi(x) = x + 1; \quad 4) P_2 = P_2 = 0, \quad \psi(x) = \frac{x^2 - 1}{2}$$

при $\lambda = 0.5$. В табл. 1 приведены значения коэффициента при особенности $A = \lim_{x \rightarrow 1} \tau(x) \sqrt{1-x^2}$. При этом в первой строке приведены результаты, любезно предоставленные для указанных режимов Е. В. Коваленко, а во второй строке — результаты, полученные с помощью двучленного разложения $\tau(x)$, (см. (2.3)).

Таблица 1

№ режима	1	2	3	4
A (Коваленко)	0.387	0.822	0.595	0.08496
A	0.341	0.841	0.592	0.0674

Трехчленное разложение $\tau(x)$ для режимов 1) и 4) при $\lambda=0.5$ дает соответственно $A=0.408$ и $A=0.0961$.

В случае нелинейной накладки $(F^*(\sigma_x) - |\sigma_x|^{n-1} \sigma_x)$ приведем результаты вычислений $\tau(x)$ в точках $x = -0.8, 0, 0.8$ с помощью двучленного разложения для следующих режимов:

5) $\alpha = 1.5, \lambda = 0.50293; \quad 6) \alpha = 1.75, \lambda = 0.31279$

при $P_1 = 0, P_2 = 1$ и $t(x) = 0$. В табл. 2 приведены указанные значения $\tau(x)$, причем в скобках даны значения $\tau(x)$, полученные в [3].

Таблица 2

№ режима	5	6
$\tau(-0.8)$	0.4043 (0.5083)	0.5086 (0.5190)
$\tau(0)$	0.2509 (0.3081)	0.2968 (0.3120)
$\tau(0.8)$	0.7592 (0.5651)	0.5823 (0.5480)

Автор благодарит Н. Х. Арутюняна и В. М. Александрова за полезное обсуждение при постановке задачи и ее решении.

Всесоюзный научно-исследовательский
конструкторско-технологический институт
подшипниковой промышленности

Поступила 9 IX 1978

В. В. КАПЦОВ

ԿԱՅՈՒՆԱՑԱՍ ՈՉ ԳԹԱՅԻՆ ՍՈՂՔԻ ՊԱՅՄԱՆՆԵՐՈՒՄ ԿՏՆՎԱԿ
ՎԵՐԱԳԵՐԻ ՓՈՒԱԶԳԵՑՅՈՒԹՅՈՒՆԸ ԱՌԱՋԳՆԱԿԱՆ ԿԻՍԱՀԱՐԹՈՒԹՅԱՆ ՀՆՏ

Ա մ փ ո փ ո ս

Գիտարկվում է կայունացած սողքի վիճակում զանկող վերջավոր կրկա-
տթյամբ վերադիրով ուժեղացված կիսաշարիության համար կոնտակտային
խնայք:

Խնդրի լուծումը կատուցվում է ուղղույթար և սինկուլյար ասիմպտոտական
վերլուծությունների օգնությամբ: Մի րանի դեպքերի համար բերվում են թվա-
յին օրինակներ:

INTERACTION OF A STIFFENER, IN A NON-LINEAR STEADY-STATE CREEP, WITH AN ELASTIC SEMI-PLANE

I. I. KUDISH

S u m m a r y

A contact problem for a semi-plane reinforced with a stiffener of finite length, in a non-linear steady-state creep, is considered.

The solution of the problem is obtained with the use of regular and singular asymptotic expansions.

A numerical analysis of the problem for several cases is given.

ЛИТЕРАТУРА

1. Вин-Дайк М. Методы возмущений в механике жидкости. М., изд. «Мир», 1967.
2. Коул Дж. Методы возмущений в прикладной математике. М., изд. «Мир», 1972.
3. Саркисян В. С., Мхитарян В. Г., Овсепян А. О. Передача нагрузки от телесно упругой наклепки к деформируемому основанию. Изв. АН Арм. ССР, Механика, 1975, т. XXVIII, № 5.
4. Melan E. *Ing.-Archiv*, 1932, Bd. 3, № 2.
5. Арутюнян Н. Х. Контактная задача для полуплоскости с упругим креплением. ПММ, 1968, т. 32, вып. 4.
6. Александров В. М., Соловьев А. С. Некоторые смешанные плоские задачи теории упругости и их приложение к расчету погрешностей тензонамерений. МТТ, 1970, № 1.
7. Галин Л. А. Контактная задача теории упругости. М., ГИТТЛ, 1953.
8. Мусхелишвили Н. И. Сингулярные интегральные уравнения. М., Гос. изд-во физ.-мет. лит., 1962.
9. Арутюнян Н. Х., Мхитарян С. М. Некоторые контактные задачи для полупространства, усиленного упругими наклепками. ПММ, 1972, т. 36, вып. 5.