

УДК 539.3

ТЕОРИЯ УПРУГОСТИ

С. М. Мхитарян

К задаче контактного взаимодействия между полубесконечным неоднородным стрингером и упругой полуплоскостью или плоскостью

(Представлено чл.-корр. АН Армянской ССР Б. Л. Абрамяном 13/IV 1981)

Контактная задача о передаче нагрузки от бесконечного стрингера к упругой полуплоскости в рамках известных предположений впервые поставлена и решена в работе (1). Аналогичная задача для полубесконечного стрингера, нагруженного на своем конце горизонтальной сосредоточенной силой, рассматривалась в (2-5). В работе (3) решение разрешающего интегро-дифференциального уравнения сведено к решению разностного уравнения простой структуры, построенному в замкнутой форме. Эта же самая задача с точки зрения применения метода Винера—Хопфа обсуждалась в (6,7), причем в (7) сила приложена к стрингеру на произвольном расстоянии от его конца. Задача о контактном взаимодействии между двумя одинаковыми полуплоскостями и полубесконечным стрингером исследована в работе (8), где применялась методика Койтера (3).

Однако следует отметить, что развитые в указанных работах методы не позволяют получить решение задачи в случае полубесконечного неоднородного стрингера. Кроме того, в построенных в них решениях в явном виде не выделена присущая тангенциальным контактным напряжениям особенность на конце стрингера. В настоящей статье на основе одного интегрального соотношения Гильберта вновь рассматривается задача о контактном взаимодействии между полубесконечным стрингером и упругой полуплоскостью или плоскостью. При этом стрингер обладает достаточно общей неоднородностью. К разрешающему интегро-дифференциальному уравнению, преобразованному определенным образом, применяется принцип неподвижной точки Банаха. Предварительно его решение представляется формулой, содержащей в явном виде присущую тангенциальным контактным напряжениям на конце стрингера особенность. В одном частном случае неоднородности получено простое решение задачи.

1. Пусть упругая полуплоскость, находящаяся в условиях обобщенного плоского напряженного состояния, с модулем упругости E_2 и коэффициентом Пуассона ν_2 на своей границе усилена приваренным или приклеенным к ней упругим полубесконечным стрингером с модулем упругости E_s , коэффициентом Пуассона ν_1 , шириной d и площадью поперечного сечения A_s . Пусть далее стрингер загружен на своем конце сосредоточенной силой P , а на верхнем краю — тангенциальными силами произвольной интенсивности $\tau_0(x)$. В предположении, что стрингер не обладает изгибной жесткостью и его модуль упругости изменяется по длине $E_s = E_0 E_1(x)$ ($E_1(0) = 1$), требуется определить распределение тангенциальных контактных напряжений, а также их коэффициент интенсивности на конце стрингера. После перехода к безразмерным координатам и величинам, как в (3), для определения безразмерных тангенциальных контактных напряжений $\tau(\xi)$ получим следующее интегро-дифференциальное уравнение:

$$\frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{\tau(\eta) d\eta}{\eta - \xi} = -\lambda^*(\xi) \left[\int_{\xi}^{\infty} \tau(\eta) d\eta + T_0(\xi) \right] \quad (0 < \xi < \infty), \quad (1.1)$$

которое должно рассматриваться при условии

$$\int_0^{\infty} \tau(\eta) d\eta = 1 - T_0. \quad (1.2)$$

Здесь

$$T_0(\xi) = \int_{\xi}^{\infty} \tau_0(\eta) d\eta, \quad T_0 = T_0(0),$$

где $\tau_0(\xi)$ отличается от $\tau_0(x)$ только постоянной, а

$$\lambda^*(\xi) = 1/E_1(x); \quad (1.3)$$

$$x = E_0 A_s \xi / E_2 d. \quad (1.4)$$

Отметим, что когда $P=0$, в (1.2) нужно формально положить $T_0=2$.

Решение уравнения (1.1) представим формулой

$$\tau(\xi) = \frac{1}{\sqrt{2\xi}} \int_0^{\infty} \Phi(\lambda) \cos(\lambda \sqrt{2\xi}) d\lambda \quad (0 < \xi < \infty), \quad (1.5)$$

где $\Phi(\lambda)$ — неизвестная функция. Так как коэффициент интенсивности напряжений $\tau(\xi)$ величина конечная, то $\lim_{\xi \rightarrow \infty} \tau(\xi) \sqrt{2\xi} = A < \infty$, откуда вытекает сходимость интеграла от $\Phi(\lambda)$. Из последнего в свою очередь вытекает, что, по крайней мере, $\Phi(\lambda) = O(\lambda^{-1-\epsilon})$ ($\epsilon > 0$) при

* Если $E_s|_{x=0} = 0$, то исходя из физических соображений следует считать $P=0$.

$\lambda \rightarrow \infty$. С другой стороны, по формуле обращения косинус-преобразования Фурье из (1.5) при помощи (1.2) обнаружим, что $\Phi(0) = \gamma = 2(1 - T_0)/\pi$. Далее, из (1.5) при помощи (1.2) получим

$$\varphi(\xi) = - \int_{\xi}^{\infty} \tau(\eta) d\eta = \int_0^{\infty} \frac{\Phi(\lambda) - \gamma}{\lambda} \sin(i\sqrt{2\xi}) d\lambda \quad (0 < \xi < \infty). \quad (1.6)$$

Теперь (1.5) подставим в уравнение (1.1) поменяем порядок интегрирования* и воспользуемся следующим интегральным соотношением:

$$\frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{\cos(i\sqrt{2\eta}) d\eta}{(\eta - \xi)\sqrt{2\eta}} = - \frac{\sin(i\sqrt{2\xi})}{\sqrt{2\xi}} \quad (0 < \xi < \infty), \quad (1.7)$$

которое непосредственно вытекает из формулы для преобразования Гильберта косинус-функции (9). Принимая во внимание (1.6), после некоторых элементарных операций для определения $\Phi(\lambda)$ получаем следующее уравнение:

$$\Phi(\lambda) - \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} K(\lambda, \mu) \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu = f_0(\lambda) \quad (0 < \lambda < \infty), \quad (1.8)$$

где

$$K(\lambda, \mu) = \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2}\right) \sin \lambda u \sin \mu u du; \quad \left(\xi = \frac{u^2}{2}\right), \quad (1.9)$$

$$f_0(\lambda) = \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2}\right) T_0\left(\frac{u^2}{2}\right) \sin \lambda u du$$

причем предполагается, что $\lambda^*(\xi) \rightarrow 0$ при $\xi \rightarrow \infty$ с необходимой скоростью.

2. Так как потенциальная энергия деформации, накопленная в системе струнгер—основание, величина конечная, то равнодействующая тангенциальных контактных напряжений также величина конечная, что и обеспечивается условием (1.2). Поэтому будем считать, что $\tau(\xi) \in L(0, \infty)$. С другой стороны, хорошо известно (10), что если $f(\xi) \in L(-\infty, \infty)$, то ее преобразование Фурье $F(\lambda)$ на всей оси $-\infty < \lambda < \infty$ равномерно непрерывно и исчезает при $\lambda \rightarrow \pm\infty$. Последнее наводит на мысль, что принцип неподвижной точки Банаха для уравнения (1.8) естественно провести в пространстве непрерывных на сомкнутой полуоси $[0, \infty]$ функций $C[0, \infty]$, принимающих на бесконечности конечные значения и наделенных нормой

* Перемену порядка интегрирования можно обосновать так же как в (3).

$$\|\Phi\| = \max_{0 \leq \lambda < \infty} |\Phi(\lambda)|.$$

С этой целью во всем дальнейшем будем предполагать:

- 1) $u^k \lambda^* (u^2/2) \in L(0, \infty)$ ($k=1, 2$) ($\lambda^* = u^2/2$);
- 2) функция $u^2 \lambda^* (u^2/2)$ на $(0, \infty)$ не возрастает.

Тогда из (1.9) мы вправе написать

$$K(\lambda, \mu) = \frac{1}{2} [S(\lambda + \mu) - S(|\lambda - \mu|)] \quad (\lambda, \mu \geq 0),$$

где

$$S(\lambda) = \int_0^{\infty} (1 - \cos \lambda u) u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) du.$$

По известным результатам М. Г. Крейна (^{11,12}) отсюда вытекает, что ядро $K(\lambda, \mu)$ ($0 \leq \lambda, \mu < \infty$) является положительно определенным ядром. Более того, из предположения 2) и теоремы о синус-интегралах Фурье (¹³, с. 223) следует, что $K(\lambda, \mu) \geq 0$ при $\lambda, \mu \geq 0$.

Теперь введем в рассмотренное оператор

$$\Psi(\lambda) = K\Phi = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} K(\lambda, \mu) \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu + f_0(\lambda),$$

действующий в пространстве $C[0, \infty]$. Покажем, что оператор K пространство $C[0, \infty]$ отображает в себя. Действительно, можем записать

$$|\Psi(\lambda + \Delta\lambda) - \Psi(\lambda)| = \frac{1}{\pi} \left| \int_0^{\infty} [K(\lambda + \Delta\lambda, \mu) - K(\lambda, \mu)] \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu \right|$$

причем согласно (1.9)

$$\begin{aligned} H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) &= K(\lambda + \Delta\lambda, \mu) - K(\lambda, \mu) = \\ &= \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) [\sin(\lambda + \Delta\lambda)u - \sin \lambda u] \sin \mu u du. \end{aligned}$$

Далее фиксируем λ из $(0, \infty)$ и положим

$$H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) \cong C_1(\lambda, \Delta\lambda) \omega_1(\mu) \quad \text{при } \mu \rightarrow 0;$$

$$H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) \cong C_2(\lambda, \Delta\lambda) \omega_2(\mu) \quad \text{при } \mu \rightarrow \infty.$$

Очевидно, что $\omega_1(\mu) \rightarrow 0$ при $\mu \rightarrow 0$ и $\omega_2(\mu) \rightarrow 0$ при $\mu \rightarrow \infty$. С учетом последних формул мы вправе написать

$$\left| \int_0^{\infty} H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu \right| \leq |C_1(\lambda, \Delta\lambda)| \int_0^{\varepsilon_0} \frac{|\omega_1(\mu)|}{\mu} |\gamma - \Phi(\mu)| d\mu +$$

$$+ \left| \int_{\delta_0}^A H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu \right| + |C_2(\lambda, \Delta\lambda)| \int_A^\infty \frac{|\omega_2(\mu)|}{\mu} |\gamma - \Phi(\mu)| d\mu,$$

где δ_0 — достаточно малое положительное число, а A — достаточно большое положительное число. Эти числа выберем таким образом, чтобы было

$$|C_1(\lambda, \Delta\lambda)| \int_0^{\delta_0} \frac{|\omega_1(\mu)|}{\mu} |\gamma - \Phi(\mu)| d\mu < \frac{\varepsilon}{3};$$

$$|C_2(\lambda, \Delta\lambda)| \int_A^\infty \frac{|\omega_2(\mu)|}{\mu} |\gamma - \Phi(\mu)| d\mu < \frac{\varepsilon}{3},$$

и зафиксируем их. С другой стороны, легко видеть, что

$$|H(\lambda, \Delta\lambda, \mu)| \leq \frac{1}{2} [|h(|\lambda + \Delta\lambda - \mu|) - h(|\lambda - \mu|)| + |h(\lambda + \Delta\lambda + \mu) - h(\lambda + \mu)|],$$

где

$$h(\lambda) = \int_0^\infty u \lambda \cdot \left(\frac{u^2}{2} \right) \cos \lambda u du.$$

Теперь, воспользовавшись свойством равномерной непрерывности преобразования Фурье ⁽¹⁰⁾, можно утверждать, что

$$\left| \int_{\delta_0}^A H(\lambda, \Delta\lambda, \mu) \frac{\gamma - \Phi(\mu)}{\mu} d\mu \right| \leq \int_{\delta_0}^A |H(\lambda, \Delta\lambda, \mu)| \frac{|\gamma - \Phi(\mu)|}{\mu} d\mu < \frac{\varepsilon}{3},$$

если только $|\Delta\lambda| < \delta(\varepsilon)$. Из этих неравенств обнаружим, что $|\Psi(\lambda + \Delta\lambda) - \Psi(\lambda)| < \varepsilon$, если только $|\Delta\lambda| < \delta(\varepsilon)$. Последнее доказывает требуемое.

Приступив к выяснению условия сжатия оператора K , можем записать

$$|\Psi_1(\lambda) - \Psi_2(\lambda)| \leq \frac{1}{\pi} \int_0^\infty K(\lambda, \mu) \frac{|\Phi_1(\mu) - \Phi_2(\mu)|}{\mu} d\mu.$$

Отсюда

$$\|\Psi_1 - \Psi_2\| \leq \sup_{0 < \lambda < \infty} \frac{1}{\pi} \int_0^\infty \frac{K(\lambda, \mu)}{\mu} d\mu \|\Phi_1 - \Phi_2\|.$$

Следовательно, при условии

$$\sup_{0 \leq \lambda < \infty} \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{K(\lambda, \mu)}{\mu} d\mu < 1 \quad (2.1)$$

оператор K сжимающий. Для упрощения условия (2.1) положим

$$G(\lambda) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{K(\lambda, \mu)}{\mu} d\mu = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{d\mu}{\mu} \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) \sin \lambda u \sin \mu u du.$$

Меняя порядок интегрирования, что легко обосновать, получаем

$$\begin{aligned} G(\lambda) &= \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) \sin \lambda u du \int_0^{\infty} \frac{\sin \mu u}{\mu} d\mu = \\ &= \frac{1}{2} \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) \sin \lambda u du \leq \frac{1}{2} \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) du, \end{aligned}$$

откуда видно, что при условии

$$\frac{1}{2} \int_0^{\infty} u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) du < 1 \quad (2.2)$$

оператор K сжимающий.

Таким образом, при условии (2.2) согласно принципу неподвижной точки Банаха ⁽¹⁴⁾ решение уравнения (1.8) в $C[0, \infty]$ можно построить методом последовательных приближений.

После того как найдена функция $\Phi(\lambda)$, коэффициент интенсивности тангенциальных контактных напряжений A_0 определяется следующей формулой:

$$A_0 = \lim_{\xi \rightarrow +0} \tau(\xi) \sqrt{\xi} = \frac{1}{\sqrt{2}} \int_0^{\infty} \Phi(\lambda) d\lambda.$$

Следует отметить, что если, в частности, положить

$$u \lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right) = e^{-\beta u} \quad (\beta > 0),$$

то в законности указанной перемены порядка интегрирования можно убедиться непосредственным вычислением, причем

$$G(\lambda) = \frac{\lambda}{2(\beta^2 + \lambda^2)}.$$

Условие же (2.2) в данном случае даст $\beta > 1/2$. С другой стороны, любую функцию $\lambda^* \left(\frac{u^2}{2} \right)$ из достаточно общего класса можно представить рядом Дирихле ^(15,16)

$$u\lambda^*(u^2/2) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n e^{-\lambda_n u},$$

где последовательность $\{\lambda_n\}_{n=1}^{\infty}$ — положительная и возрастающая. Положив

$$u\lambda^*(u^2/2) \approx \sum_{n=1}^N a_n e^{-\lambda_n u},$$

можно провести метод последовательных приближений в случае такой функции неоднородности.

В заключение заметим, что если $\lambda^*(\xi) = 1/\sqrt{2\xi}$, то при помощи (1.9)

$$K(\lambda, \mu) = \int_0^{\infty} \sin \lambda u \sin \mu u du = \frac{\pi}{2} \delta(\lambda - \mu),$$

где $\delta(\lambda)$ — дельта-функция Дирака, и, следовательно, уравнение (1.8) допускает замкнутое решение в виде

$$\Phi(\lambda) = \frac{2\lambda f_0(\lambda) - \gamma}{1 + 2\lambda}.$$

Институт механики Академии наук
Армянской ССР

Ս. Մ. ՄԻՒԹԱՐՅԱՆ

Առաձգական կիսահարթության կամ հարթության և կիսաանվերջ անճամասեռ վերդրակի միջև կոնտակտային փոխազդեցության խնդրի շուրջը

Դիտարկվում է բարակ անճամասեռ կիսանվերջ վերդրակից, որի առաձգականության մոդուլը ըստ երկարության փոփոխվում է բավականին ընդհանուր տեսքի ֆունկցիայով, առաձգական կիսահարթությանը կամ հարթությանը ուժի փոխանցման վերաբերյալ կոնտակտային խնդիրը: Խնդրի որոշիչ ինտեգրո-դիֆերենցիալ հավասարման լուծումը ներկայացվում է Ֆուրբյի կոսինուս-ինտեգրալով, որը բացահայտորեն պարունակում է վերդրակի ծայրակետում շոշափող կոնտակտային լարումների համար բնորոշ եզակիությունը: Չևափոխված որոշիչ հավասարումը հետազոտվում է Բանախի անշարժ կետի սկզբունքի օգնությամբ: Դիտարկվում է մասնավոր դեպք, երբ վերդրակի առաձգականության մոդուլը փոփոխվում է ցուցչային ֆունկցիայի օրենքով: Մյուս մասնավոր դեպքում, երբ առաձգականության մոդուլը փոփոխվում է քառակուսի արմատի օրենքով, կառուցվում է խնդրի փակ լուծումը:

- ¹ E. Melan, *Ingr. Arch.*, vol. 3, № 2 (1932). ² E. L. Buell, *J. Math. and Phys.*, vol. 26 (1948). ³ W. T. Kotter, *Quart. J. Mech. and Appl. Math.*, vol. 8, № 2 (1955). ⁴ E. H. Brown, *Proc. Roy. Soc. Ser. A*, vol. 239, № 1218 (1957). ⁵ A. M. Hens, *Technische Hogeschool. Delft* (1957). ⁶ А. И. Каландия, *ПММ*, т. 33, вып. 3 (1969). ⁷ В. Л. Воробьев, Г. Я. Попов, *ПММ*, т. 34, вып. 2 (1970). ⁸ Н. Х. Арутюнян, С. М. Мхитарян, в сб.: *Механика деформируемых тел и конструкций*, Машиностроение, М., 1975. ⁹ Таблицы интегральных преобразований, *СМБ*, т. II, Наука, М., 1970. ¹⁰ Н. Винер, *Интеграл Фурье и некоторые его приложения*, Физматгиз, М., 1963. ¹¹ М. Г. Крейн, *ДАН СССР*, т. 53 (1946). ¹² М. Г. Крейн, *ДАН СССР*, т. 88 (1953). ¹³ Е. Титчмарш, *Введение в теорию интегралов Фурье*, Гостехиздат, М—Л, 1948. ¹⁴ А. Н. Колмогоров, С. В. Фомин, *Элементы теории функций и функционального анализа*, Наука, М., 1972. ¹⁵ Е. Титчмарш, *Теория функций*, Наука, М., 1980. ¹⁶ А. Ф. Леонтьев, *Ряды экспонент*, Наука, М., 1976.