

$$\begin{aligned}
M_y = & - [X_{03}(y_A - y_D) + Y_{03}(x_D - x_A) + X_B(y_A - y_B) + X_C(y_A - y_C) + \\
& + X_M(y_A - y_M) + X_{S1}(y_A - y_{S1}) + X_{S2}(y_A - y_{S2}) + X_{S3}(y_A - y_{S3}) + \\
& + Y_B(x_B - x_A) + Y_C(x_C - x_A) + X_M(x_M - x_A) + Y_{S1}(x_{S1} - x_A) + \\
& + Y_{S2}(x_{S2} - x_A) + Y_{S3}(x_{S3} - x_A)].
\end{aligned}$$

ЛИТЕРАТУРА

1. Артоболовский И.И. Теория механизмов и машин. — М., 1975.
2. Зиновьев В.А. Курс теории механизмов и машин. — М., 1972.
3. Берестов В.А. Сравнительный анализ реакций в кинематических парах механизма шарнирного четырехзвенника для различных схем уравновешивания. — Механика машин, 1977, вып. 52.

УДК 539.3

С.В.Босаков

РАСЧЕТ КЛИНА С КРАЕВЫМ РАЗРЕЗОМ

Рассматривается плоский клин с краевым симметричным разрезом под действием нормальной сосредоточенной силы (рис. 1). Определяются напряжения по оси симметрии клина. Разложим нагрузку на симметричную и обратно-симметричную. Отсутствие касательных напряжений и горизонтальных перемещений при действии симметричной нагрузки и нормальных напряжений и вертикальных перемещений при действии обратно-симметричной по оси разреза для $\bar{x} > 1$ приводит к следующим уравнениям:

$$\begin{aligned}
\int_1^{\infty} \sigma(\xi) K_1(x, \xi) d\xi + \frac{\delta_1}{1} &= \frac{P}{l} K_1(x, a); \\
\int_1^{\infty} \tau(\xi) K_2(x, \xi) d\xi + \frac{\delta_2}{1} &= \frac{P}{l} K_3(x, a), \quad x = \frac{\bar{x}}{1}; \quad \xi = \frac{\bar{\xi}}{1},
\end{aligned}$$

где $\sigma(x)$, $\tau(x)$ — соответственно законы распределения нормальных и касательных напряжений по оси разреза; $K_i(x, \xi)$ — радиальные и тангенциальные перемещения точек грани клина с углом при вершине 2α от действия единичной силы, нормальной и касательной к грани ($i = 1, 2, 3$); δ_i — перемещение точки $\bar{x} = 1$ относительно вершины клина ($i = 1, 2$).

Выражения для $K_i(x, \xi)$ ($i = 1, 2, 3$) с точностью до постоянной найдены на основании известных результатов Я.С.Уфлянда [1] с

использованием методов специальной аппроксимации [2] и имеют вид:

$$\begin{aligned}
 K_1(x,a) &= -\frac{2}{\pi E} \ln \left| \frac{x^\beta - a^\beta}{a^\beta} \right|; \quad \beta = \frac{\pi}{2} \frac{4\alpha + \sin 4\alpha}{4\alpha^2 - \sin^2 2\alpha}; \\
 K_2(x,a) &= -\frac{2}{\pi E} \ln \left| \frac{x^d - a^d}{a^d} \right|; \quad d = \frac{\pi}{2} \frac{4\alpha - \sin 4\alpha}{4\alpha^2 - \sin^2 2\alpha}; \\
 K_3(x,a) &= \frac{1}{2E} \left[\pm \left(\frac{4\alpha^2}{C} - \nu \right) \mp \frac{\sin^2 2\alpha}{C} \frac{x^{\frac{\pi}{C}} - a^{\frac{\pi}{C}}}{x^{\frac{\pi}{C}} + a^{\frac{\pi}{C}}} \right]; \quad (2)
 \end{aligned}$$

$$C = 4\alpha^2 - \sin^2 2\alpha,$$

где 2α — угол раствора клина (рис. 1); E, ν — соответственно модуль упругости и коэффициент Пуассона материала клина.

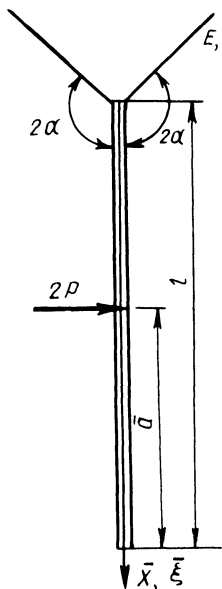


Рис. 1.

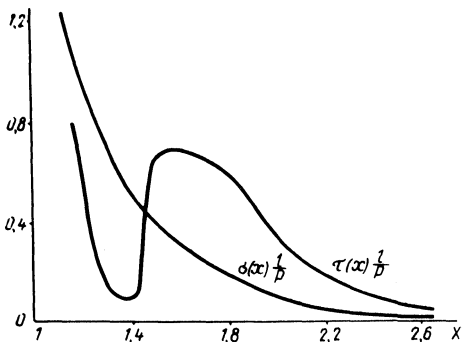


Рис. 2.

В третьем выражении из (2) верхний знак берется для $x < a$, в противном случае берется нижний знак. Примем

$$\sigma(x) = \frac{\beta}{x\sqrt{x^{2\beta} - 1}} \cdot \sum_{m=0}^{\infty} A_{2m+1}^1 T_{2m+1}(x^{-\beta});$$

$$\tau(x) = \frac{d}{x\sqrt{x^{2d}-1}} \sum_{m=0}^{\infty} A_{2m+1}^2 T_{2m+1}(x^{-d}); \quad (3)$$

$$T_K(z) = \cos(K \arccos z).$$

В дальнейшем используем следующие соотношения [3]:

$$\int_0^1 \ln \left| \frac{x-\xi}{x+\xi} \right| T_{2m+1}(\xi) \frac{d\xi}{\sqrt{1-\xi^2}} = \frac{\pi}{2m+1} T_{2m+1}(x); \quad (4)$$

$$\ln(x+\xi) = -\ln 2 - 2 \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^k}{k} T_K(x) T_K(\xi); \quad 0 \leq x, \xi \leq 1.$$

Подставим (3) в (1) и используем соотношение (4). Полученное равенство умножим на $T_{2n+1}(v) (1-v^2)^{-1/2} dv$ ($v=x^{-\beta}, x^{-d}$) и $n = 0, 1, 2, 3, \dots$ и проинтегрируем в пределах (0,1). Получаются бесконечные системы следующего вида:

$$\left\{ \begin{aligned} \sum_{m=0}^{\infty} d_{m,n} A_{2m+1}^i + \frac{(-1)^n}{2n+1} C_i &= f_n^i, \quad n=0,1,2,\dots \quad i=1,2; \\ d_{m,n} &= -4(-1)^{m+n} \frac{2n+1}{2m+1} \sum_{\kappa=1}^{\infty} \frac{\kappa}{[(2m+1)^2-4\kappa^2][(2n+1)^2-4\kappa^2]}; \\ d_{m,m} &= -\frac{\pi^2}{8(2m+1)} - 4 \sum_{\kappa=1}^{\infty} \frac{\kappa}{[(2m+1)^2-4\kappa^2]^2}; \\ C_1 &= \frac{\pi E}{2l} \delta_1 + \frac{P}{l} \ln \frac{a^\beta}{2}; \quad C_2 = \frac{\pi E}{2l} \delta_2 + \frac{P}{l} \ln \frac{a^d}{2}; \\ \frac{1}{P} f_n^1 &= -\frac{\pi}{2} \sum_{\kappa=1}^{\infty} \frac{a^{\beta\kappa}}{2^{\kappa} \kappa (1+\kappa) B\left(\frac{\kappa+3}{2}+n, \frac{\kappa+1}{2}-n\right)} + \\ &+ \sum_{\kappa=1}^{\infty} \frac{2n+1}{\kappa [4\kappa^2 - (2n+1)^2]}; \\ \frac{1}{P} f_n^2 &= -\frac{\pi^2}{4} \sum_{\kappa=0}^{\infty} \frac{\sin^2 2\alpha}{C} \frac{(-1)^\kappa a^{\frac{\pi\kappa}{C}}}{2^{\frac{\pi\kappa}{Cd}} \left(1 + \frac{\pi\kappa}{Cd}\right) B\left(n + \frac{\pi\kappa}{2Cd} + \frac{3}{2}, \frac{\pi\kappa}{2Cd} + \frac{1}{2} - n\right)}, \end{aligned} \right. \quad (5)$$

где $B(x, y)$ - бета-функция.

Можно показать, что

$$\sum_{m=0}^{\infty} d_{m,n} < 2 \ln \left| \frac{2n+3}{2n-1} \right| ;$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_n^i = 0.$$

Поэтому систему (5) можно решать методом усечения. Коэффициенты концентрации напряжений [2] у вершины разреза определяются выражениями

$$k_1 = \lim_{x \rightarrow 1} \sigma(x) \sqrt{x-1} = \sqrt{\frac{\beta}{2}} \sum_{m=0}^{\infty} A_{2m+1}^1 ;$$

$$k_2 = \lim_{x \rightarrow 1} \tau(x) \sqrt{x-1} = \sqrt{\frac{d}{2}} \sum_{m=0}^{\infty} A_{2m+1}^2 .$$

На рис. 2 приведены эпюры $\sigma(x)$ и $\tau(x)$ при $a = 0,5$ и $2\alpha = \frac{\pi}{2}$. Предполагаемую методику расчета можно обобщить на случай действия нормальных сил, приложенных к разрезу и распределенных по любому закону.

Также очевидно, что напряженное состояние клина определяется внешней нагрузкой, приложенной к разрезу и найденными законами распределения напряжений.

ЛИТЕРАТУРА

1. У ф л я н д Я.С. Интегральные преобразования в задачах теории упругости. — М.-Л., 1967.
2. Развитие теории контактных задач в СССР /Под ред. Л.А.Галина. — М., 1976.
3. П о п о в Г.Я. О методе ортогональных многочленов в контактных задачах теории упругости. — ПММ, 1969, 33, № 3.

УДК 539.3.01

Н.Н.Флусов

К ВОПРОСУ О ПРИМЕНЕНИИ R-ФУНКЦИЙ В ЗАДАЧАХ ТРЕХМЕРНОЙ ТЕОРИИ УПРУГОСТИ

Задача трехмерной теории упругости в перемещениях сводится к отысканию бигармонических функций, т.е. удовлетворяющих уравнению

$$\Delta^2 u_i = 0; \quad i = 1, 2, 3 \quad (1)$$