

**УСИЛЕНИЕ ПЛАСТИНЫ С КРУГОВЫМ ВЫРЕЗОМ ПРИ ПОМОЩИ ЭКСЦЕНТРИЧЕСКОЙ КРУГЛОЙ НАКЛАДКИ, ПРИСОЕДИНЕННОЙ ВДОЛЬ СВОЕЙ ГРАНИЦЫ И ГРАНИЦЫ ВЫРЕЗА<sup>\*)</sup>**

**Сильвестров В.В., Землянова А.Ю.**

*The problem of the reinforcement of a thin infinite elastic plate with a circular hole by an eccentrically placed circular patch, attached to the plate rigidly along boundary circumferences of the patch and the hole is considered. The plate is subjected to in-plane stresses at infinity. Combining power series method and conformal mapping method the problem is reduced to a quasiregular infinite system of linear algebraic equations. The stressed state on the junction lines in the plate and the patch is investigated.*

Решается задача усиления и ремонта бесконечной тонкой упругой пластины с круговым вырезом при помощи эксцентрически расположенной круглой наклейки, присоединенной к пластине жестко вдоль своей границы и границы выреза одновременно. На бесконечности пластины действуют заданные нагрузки, расположенные в плоскости пластины. Методами степенных рядов и конформных отображений задача сводится к квазирегулярной бесконечной системе линейных алгебраических уравнений. Исследуется напряженное состояние на линиях соединения в пластине и накладке.

Ранее аналогичными методами было изучено усиление пластины с круговым вырезом при помощи концентрической круглой наклейки, соединенной с пластиной жестко вдоль всей своей границы или вдоль некоторой концентрической окружности [1, 2], а также усиление пластины с эллиптическим вырезом (в том числе и прямолинейной трещиной) при помощи конфокальной эллиптической наклейки [3]. Иные способы усиления пластины с круговым вырезом рассмотрены в работах [4 – 11].

**1. Постановка задачи**

Рассмотрим тонкую упругую бесконечную пластину  $S$  с круговым вырезом, занимающую на комплексной плоскости  $z$  область  $|z - z_0| \geq r$ . На вырез наложена тонкая упругая круглая наклейка  $S_0 : |z| = R_0$  ( $R_0 > r + |z_0|$ ), присоединенная к пластине жестко вдоль своей границы  $l_0 : |z| = R_0$  и границы выреза  $l : |z - z_0| = r$ . Центры выреза и наклейки, вообще говоря, не совпадают. Без ограничения общности можно считать, что центр наклейки находится в начале координат, а центр выреза  $z = z_0$  – на действительной оси, причем  $z_0 \geq 0$  (рис. 1). Пластина и наклейка являются однородными, изотропными и имеют толщины, мо-

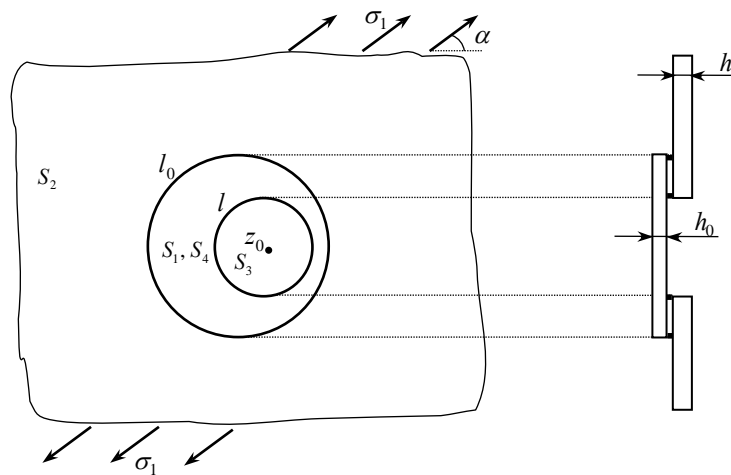


Рис. 1. Система «пластина – наклейка»

<sup>\*)</sup> Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований, проект 04-01-00160.

дули сдвига и коэффициенты Пуассона  $h, \mu, \nu$  и  $h_0, \mu_0, \nu_0$  соответственно.

На бесконечности к пластине приложены главные напряжения  $\sigma_1$  и  $\sigma_2$ , расположенные в плоскости пластины, заданные в расчете на единицу толщины пластины и действующие в направлениях, составляющих с положительным направлением действительной оси углы  $\alpha$  и  $\alpha + \pi/2$  соответственно; вращение на бесконечности пластины отсутствует.

Линиями соединения  $l$  и  $l_0$  пластина и накладка разбиваются на области  $S_1: |z - z_0| > r, |z| < R_0, S_2: |z| > R_0$  и  $S_3: |z - z_0| < r, S_4: |z - z_0| > r, |z| < R_0$  соответственно. На линиях соединения  $l$  и  $l_0$  выполняются условия жесткого соединения пластины и накладки

$$(u + iv)_1(t) = (u + iv)_3(t) = (u + iv)_4(t), \quad t \in l, \quad (1.1)$$

$$(u + iv)_1(t) = (u + iv)_2(t) = (u + iv)_4(t), \quad t \in l_0,$$

$$h(X_n + iY_n)_1(t) + h_0(X_n + iY_n)_4(t) = h_0(X_n + iY_n)_3(t), \quad t \in l, \quad (1.2)$$

$$h(X_n + iY_n)_1(t) + h_0(X_n + iY_n)_4(t) = h(X_n + iY_n)_2(t), \quad t \in l_0,$$

где  $X_n$  и  $Y_n$  – горизонтальная и вертикальная компоненты вектора внешних напряжений, действующих на касательную площадку к линии  $l$  или  $l_0$  в точке  $t$ ,  $u + iv$  – вектор смещений точки  $t$  пластины или накладки, нижний индекс  $k = \overline{1, 4}$  соответствует значению того или иного параметра со стороны области  $S_k$ .

Считаем, что пластина и накладка взаимодействуют друг с другом только через линии соединения, трение между поверхностями пластины и накладки отсутствует, изгиб и другие пространственные эффекты концентрации напряжений на линиях соединения и в других точках пластины и накладки пренебрежимо малы.

В системе «пластина – накладка» реализуется обобщенное плоское напряженное состояние, которое и требуется определить.

## 2. Решение задачи

С помощью дробно-линейной функции

$$z = \omega(\zeta) = R_0^2(\zeta + c)/(R_0^2 + c\zeta), \quad (2.1)$$

где  $c = \frac{1}{2}z_0^{-1}(R_0^2 + z_0^2 - r^2 - \sqrt{(R_0^2 + z_0^2 - r^2)^2 - 4R_0^2z_0^2})$  при  $z_0 \neq 0$  и  $c = 0$  при  $z_0 = 0$ , отобразим плоскость вспомогательной комплексной переменной  $\zeta$  на плоскость комплексной переменной  $z$ . Отображение, заданное формулой (2.1), конформно переводит концентрическое кольцо  $S_1^*: R < |\zeta| < R_0$  ( $R = R_0^2(c - z_0)/(rc)$ ) в эксцентрическое кольцо  $S_1: |z - z_0| > r, |z| < R_0$ , область  $S_2^*: |\zeta| > R_0$  в область  $S_2: |z| > R_0$ , круг  $S_3^*: |\zeta| < R$  в круг  $S_3: |z - z_0| < r$ , а концентрическое кольцо  $S_4^*: R < |\zeta| < R_0$  в эксцентрическое кольцо  $S_4: |z - z_0| > r, |z| < R_0$  (рис. 2). При этом окружности  $l_0: |z| = R_0$  соответствует окружность

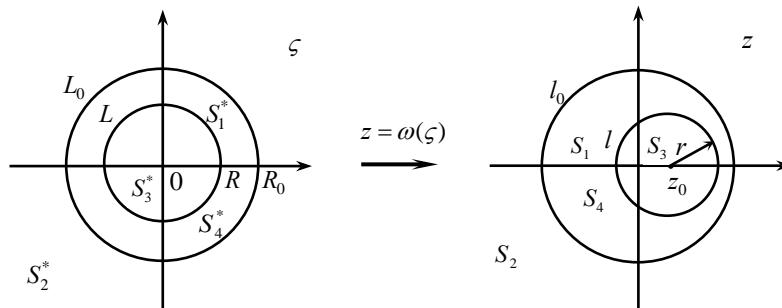


Рис. 2. Соответствие областей при конформном отображении

$L_0 : |\zeta| = R_0$ , а окружности  $l : |z - z_0| = r$  – окружность  $L : |\zeta| = R$ .

В каждой из областей  $S_k$  ( $k = 1, 4$ ) напряжения и смещения выражаются через две аналитические в  $S_k$  функции  $\varphi_k(z)$ ,  $\psi_k(z)$  по известным формулам Колосова – Мусхелишвили [12]. Функции  $\varphi_3(z)$ ,  $\psi_3(z)$  аналитичны и однозначны в области  $S_3$ , а остальные функции можно представить в виде

$$\begin{aligned} \varphi_1(z) &= -a_1 \ln(z - c) + \varphi_{10}(z), \quad \psi_1(z) = \kappa \bar{a}_1 \ln(z - c) + \psi_{10}(z), \quad z \in S_1, \\ \varphi_2(z) &= \Gamma z + \varphi_{20}(z), \quad \psi_2(z) = \Gamma' z + \psi_{20}(z), \quad z \in S_2, \end{aligned} \quad (2.2)$$

$$\varphi_4(z) = -a_4 \ln(z - c) + \varphi_{40}(z), \quad \psi_4(z) = \kappa_0 \bar{a}_4 \ln(z - c) + \psi_{40}(z), \quad z \in S_4,$$

$$\Gamma = (\sigma_1 + \sigma_2)/4, \quad \Gamma' = (\sigma_2 - \sigma_1)e^{-2i\alpha}/2, \quad \kappa = (3 - \nu)/(1 + \nu), \quad \kappa_0 = (3 - \nu_0)/(1 + \nu_0),$$

где функции  $\varphi_{k0}(z)$ ,  $\psi_{k0}(z)$  аналитичны и однозначны в области  $S_k$ . Вектор смещений  $(u + iv)_k(z)$  в точке  $z \in \bar{S}_k$  и главный вектор  $(X + iY)_{zz_k}$  напряжений, действующих справа

на дугу  $zz_k \subset \bar{S}_k$  ( $z_k$  – фиксированная точка), выражаются через комплексные потенциалы  $\varphi_k^*(\zeta) = \varphi_k(\omega(\zeta)) = \varphi_k(z)$ ,  $\psi_k^*(\zeta) = \psi_k(\omega(\zeta)) = \psi_k(z)$  в новой переменной  $\zeta$  по формулам [12]

$$2\mu_k(u + iv)_k(z) = \kappa_k \varphi_k^*(\zeta) - \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_k^{*'}(\zeta)} - \overline{\psi_k^*(\zeta)}, \quad (2.3)$$

$$(X + iY)_{zz_k} = -i \left( \varphi_k^*(\zeta) + \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_k^{*'}(\zeta)} + \overline{\psi_k^*(\zeta)} \right) \Big|_{\zeta_k}^{\zeta}, \quad z \in \bar{S}_k, \quad k = \bar{1}, \bar{4},$$

где  $z = \omega(\zeta)$ ,  $z_k = \omega(\zeta_k)$ ,  $\kappa_1 = \kappa_2 = \kappa$ ,  $\kappa_3 = \kappa_4 = \kappa_0$ ,  $\mu_1 = \mu_2 = \mu$ ,  $\mu_3 = \mu_4 = \mu_0$ .

Учитывая (2.1), (2.2), комплексные потенциалы  $\varphi_k^*(\zeta)$ ,  $\psi_k^*(\zeta)$  в областях  $S_k^*$  будем искать в виде

$$\begin{aligned} \varphi_1^*(\zeta) &= -a_1 \ln \zeta + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_{n1} \zeta^n, \quad \psi_1^*(\zeta) = \kappa \bar{a}_1 \ln \zeta + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} d_{n1} \zeta^n, \quad \zeta \in S_1^*, \\ \varphi_2^*(\zeta) &= \frac{\Gamma R_0^2 (\zeta + c)}{R_0^2 + c\zeta} + \sum_{n=0}^{+\infty} c_{-n2} \zeta^{-n}, \quad \psi_2^*(\zeta) = \frac{\Gamma' R_0^2 (\zeta + c)}{R_0^2 + c\zeta} + \sum_{n=0}^{+\infty} d_{-n2} \zeta^{-n}, \quad \zeta \in S_2^*, \end{aligned} \quad (2.4)$$

$$\varphi_3^*(\zeta) = \sum_{n=0}^{+\infty} c_{n3} \zeta^n, \quad \psi_3^*(\zeta) = \sum_{n=0}^{+\infty} d_{n3} \zeta^n, \quad \zeta \in S_3^*,$$

$$\varphi_4^*(\zeta) = -a_4 \ln \zeta + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_{n4} \zeta^n, \quad \psi_4^*(\zeta) = \kappa_0 \bar{a}_4 \ln \zeta + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} d_{n4} \zeta^n, \quad \zeta \in S_4^*.$$

На основании формул (2.3) условия (1.1) можно записать в виде

$$\mu_* \left( \kappa \overline{\varphi_1^*(\zeta)} - \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_1^{*'}(\zeta)} - \overline{\psi_1^*(\zeta)} \right) = \kappa_0 \overline{\varphi_k^*(\zeta)} - \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_k^{*'}(\zeta)} - \overline{\psi_k^*(\zeta)}, \quad \zeta \in L, \quad k = 3, 4, \quad (2.5)$$

$$\kappa \overline{\varphi_k^*(\zeta)} - \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_k^{*'}(\zeta)} - \overline{\psi_k^*(\zeta)} = \mu_*^{-1} \left( \kappa_0 \overline{\varphi_4^*(\zeta)} - \frac{\omega(\zeta)}{\omega'(\zeta)} \overline{\varphi_4^{*'}(\zeta)} - \overline{\psi_4^*(\zeta)} \right),$$

$$\zeta \in L_0, \quad k = 1, 2, \quad \mu_* = \mu_0 / \mu.$$

Аналогично, из условий (1.2), интегрируя первое по дуге окружности  $l$  от точки  $z_1 = z_0 + r$  до точки  $z \in l$  против часовой стрелки, а второе – по дуге окружности  $l_0$  от точки  $z_2 = R_0$  до точки  $z \in l_0$ , получим

$$h_*^{-1} \left( \overline{\varphi_1^*(\zeta)} + \frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} \varphi_1^{*'}(\zeta) + \psi_1^*(\zeta) \right) + \sum_{k=3}^4 (-1)^k \left( \overline{\varphi_k^*(\zeta)} + \frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} \varphi_k^{*'}(\zeta) + \psi_k^*(\zeta) \right) = C_1, \quad \zeta \in L, \quad (2.6)$$

$$h_* \left( \overline{\varphi_4^*(\zeta)} + \frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} \varphi_4^{*'}(\zeta) + \psi_4^*(\zeta) \right) - \sum_{k=1}^2 (-1)^k \left( \overline{\varphi_k^*(\zeta)} + \frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} \varphi_k^{*'}(\zeta) + \psi_k^*(\zeta) \right) = C_2, \quad \zeta \in L_0,$$

где  $h_* = h_0/h$ ,  $C_1$  и  $C_2$  есть значения левых частей первого и второго равенств в точках  $R$  и  $R_0$  соответственно.

Из равенства главных векторов сил, действующих на линию соединения  $l$  (или  $l_0$ ) слева и справа соответственно, следует

$$(1 + \kappa)a_1 + h_*(1 + \kappa_0)a_4 = 0. \quad (2.7)$$

Множитель  $\overline{\omega(\zeta)}/\omega'(\zeta)$  в условиях (2.5), (2.6) при  $\zeta \in L$  и  $\zeta \in L_0$  представим в виде

$$\frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} = \frac{R_0(k_2 e^{-i\theta} + k_1(1 + 2k_2^2) + k_1^2 k_2(2 + k_2^2)e^{i\theta} + k_1^3 k_2^2 e^{2i\theta})}{\delta(1 + k_1 k_2 e^{-i\theta})}, \quad \zeta = R e^{i\theta} \in L, \quad (2.8)$$

$$\frac{\overline{\omega(\zeta)}}{\omega'(\zeta)} = \frac{R_0(e^{-i\theta} + 3k_1 + 3k_1^2 e^{i\theta} + k_1^3 e^{2i\theta})}{\delta(1 + k_1 e^{-i\theta})}, \quad \zeta = R_0 e^{i\theta} \in L_0,$$

где  $k_1 = c/R_0$ ,  $k_2 = R/R_0$ ,  $\delta = 1 - k_1^2$ . Аналогично функцию  $R_0^2(\zeta + c)/(R_0^2 + c\zeta)$ , участвующую в представлениях (2.4), разложим в степенной ряд

$$R_0^2(\zeta + c)/(R_0^2 + c\zeta) = c + \delta \sum_{n=1}^{+\infty} (-1)^{n-1} \zeta^n k_1^{n-1} R_0^{-n+1}, \quad (2.9)$$

сходящийся равномерно в области  $|\zeta| < R_0^2/c$ , в том числе и на окружности  $L_0$ .

Предположим, что ряды (2.4) сходятся равномерно в соответствующих областях  $S_k^*$  вплоть до их границ и допускают почленное дифференцирование, причем полученные при этом ряды также сходятся равномерно. Тогда, подставив ряды (2.4) в условия (2.5), (2.6) и учитывая представления (2.8), (2.9), получим для нахождения неизвестных коэффициентов рядов  $c_{nk}$ ,  $d_{nk}$ ,  $k = \overline{1, 4}$ ,  $n = \pm 1, \pm 2, \dots$  бесконечную систему линейных алгебраических уравнений, первые из которых имеют вид

$$\begin{aligned} & \mu_* (\kappa \delta (k_1^2 k_2^2 \bar{c}_{-11} R^{-1} - \bar{c}_{11} R) - 2k_1 k_2 c_{21} R^2 - (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{11} R + k_1 k_2^{-1} (k_2^2 (k_1^2 k_2^2 - 2\delta) - 1) a_1 - \\ & - k_1^2 (2 + k_2^2 \delta) c_{-11} R^{-1} - 2k_1^3 k_2 c_{-21} R^{-2} - \delta (k_1^2 k_2^2 d_{11} R - d_{-11} R^{-1})) = -\kappa_0 \delta \bar{c}_{13} R - 2k_1 k_2 c_{23} R^2 - \\ & - (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{13} R - \delta k_1^2 k_2^2 d_{13} R = \kappa_0 \delta (k_1^2 k_2^2 \bar{c}_{-14} R^{-1} - \bar{c}_{14} R) - 2k_1 k_2 c_{24} R^2 - (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{14} R + \\ & + k_1 k_2^{-1} (k_2^2 (k_1^2 k_2^2 - 2\delta) - 1) a_4 - k_1^2 (2 + k_2^2 \delta) c_{-14} R^{-1} - 2k_1^3 k_2 c_{-24} R^{-2} - \delta (k_1^2 k_2^2 d_{14} R - d_{-14} R^{-1}), \\ & h_*^{-1} (\delta (k_1^2 k_2^2 \bar{c}_{-11} R^{-1} - \bar{c}_{11} R) + 2k_1 k_2 c_{21} R^2 + (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{11} R - k_1 k_2^{-1} (k_2^2 (k_1^2 k_2^2 - 2\delta) - 1) a_1 + \\ & + k_1^2 (2 + k_2^2 \delta) c_{-11} R^{-1} + 2k_1^3 k_2 c_{-21} R^{-2} + \delta (k_1^2 k_2^2 d_{11} R - d_{-11} R^{-1})) + \delta (k_1^2 k_2^2 \bar{c}_{-14} R^{-1} - \bar{c}_{14} R) + \\ & + 2k_1 k_2 c_{24} R^2 + (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{14} R - k_1 k_2^{-1} (k_2^2 (k_1^2 k_2^2 - 2\delta) - 1) a_4 + k_1^2 (2 + k_2^2 \delta) c_{-14} R^{-1} + \\ & + 2k_1^3 k_2 c_{-24} R^{-2} + \delta (k_1^2 k_2^2 d_{14} R - d_{-14} R^{-1}) = -\delta \bar{c}_{13} R + 2k_1 k_2 c_{23} R^2 + (2k_1^2 k_2^2 - \delta) c_{13} R + \delta k_1^2 k_2^2 d_{13} R, \\ & \kappa \delta (k_1^2 \bar{c}_{-11} R_0^{-1} - \bar{c}_{11} R_0) - 2k_1 c_{21} R_0^2 - (3k_1^2 - 1) c_{11} R_0 - 3\delta k_1 a_1 + k_1^2 (k_1^2 - 3) c_{-11} R_0^{-1} - 2k_1^3 c_{-21} R_0^{-2} - \\ & - \delta (k_1^2 d_{11} R_0 - d_{-11} R_0^{-1}) = \kappa \delta (-\bar{\Gamma} R_0 \delta + k_1^2 \bar{c}_{-12} R_0^{-1}) + \Gamma \delta^2 R_0 + k_1^2 (k_1^2 - 3) c_{-12} R_0^{-1} - 2k_1^3 c_{-22} R_0^{-2} - \\ & - \delta^2 \Gamma R_0 k_1^2 + \delta d_{-12} R_0^{-1} = \mu_*^{-1} (\kappa_0 \delta (k_1^2 \bar{c}_{-14} R_0^{-1} - \bar{c}_{14} R_0) - 2k_1 c_{24} R_0^2 - (3k_1^2 - 1) c_{14} R_0 - 3\delta k_1 a_4 + \\ & + k_1^2 (k_1^2 - 3) c_{-14} R_0^{-1} - 2k_1^3 c_{-24} R_0^{-2} - \delta (k_1^2 d_{14} R_0 - d_{-14} R_0^{-1})), \\ & \delta (k_1^2 \bar{c}_{-11} R_0^{-1} - \bar{c}_{11} R_0) + 2k_1 c_{21} R_0^2 + (3k_1^2 - 1) c_{11} R_0 + 3\delta k_1 a_1 - k_1^2 (k_1^2 - 3) c_{-11} R_0^{-1} + 2k_1^3 c_{-21} R_0^{-2} + \\ & + \delta (k_1^2 d_{11} R_0 - d_{-11} R_0^{-1}) + h_* (\delta (k_1^2 \bar{c}_{-14} R_0^{-1} - \bar{c}_{14} R_0) + 2k_1 c_{24} R_0^2 + (3k_1^2 - 1) c_{14} R_0 + 3\delta k_1 a_4 - \\ & - k_1^2 (k_1^2 - 3) c_{-14} R_0^{-1} + 2k_1^3 c_{-24} R_0^{-2} + \delta (k_1^2 d_{14} R_0 - d_{-14} R_0^{-1})) = \delta (-\bar{\Gamma} R_0 \delta + k_1^2 \bar{c}_{-12} R_0^{-1}) - \Gamma \delta^2 R_0 - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& -k_1^2(k_1^2 - 3)c_{-12}R_0^{-1} + 2k_1^3c_{-22}R_0^{-2} + \delta^2\Gamma'R_0k_1^2 - \delta d_{-12}R_0^{-1}, \\
& \mu_*\left(2\kappa\delta\bar{a}_1 \ln k_2 - (1 - k_2^2)(2c_{21}R_0^2 + 2k_1c_{11}R_0 - a_1k_1^2 + \delta k_1d_{11}R_0)\right) = \\
& = 2\kappa_0\delta\bar{a}_4 \ln k_2 - (1 - k_2^2)(2c_{24}R_0^2 + 2k_1c_{14}R_0 - a_4k_1^2 + \delta k_1d_{14}R_0), \\
& \mu_*\left(\kappa\delta(\bar{c}_{-11}R^{-1} + k_1k_2\bar{c}_{-21}R^{-2}) - 3c_{31}R^3 - 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{21}R^2 - k_1^2(2 + k_2^2)c_{11}R + a_1k_1^3k_2 - \right. \\
& \left. - \delta(d_{11}R + k_1k_2d_{21}R^2)\right) = -3c_{33}R^3 - 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{23}R^2 - k_1^2(2 + k_2^2)c_{13}R - \delta(d_{13}R + k_1k_2d_{23}R^2) = \\
& = \kappa_0\delta(\bar{c}_{-14}R^{-1} + k_1k_2\bar{c}_{-24}R^{-2}) - 3c_{34}R^3 - 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{24}R^2 - k_1^2(2 + k_2^2)c_{14}R + a_4k_1^3k_2 - \delta(d_{14}R + k_1k_2d_{24}R^2), \\
& h_*^{-1}\left(\delta(\bar{c}_{-11}R^{-1} + k_1k_2\bar{c}_{-21}R^{-2}) + 3c_{31}R^3 + 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{21}R^2 + k_1^2(2 + k_2^2)c_{11}R - a_1k_1^3k_2 + \right. \\
& \left. + \delta(d_{11}R + k_1k_2d_{21}R^2)\right) + \delta(\bar{c}_{-14}R^{-1} + k_1k_2\bar{c}_{-24}R^{-2}) + 3c_{34}R^3 + 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{24}R^2 + \\
& \left. + k_1^2(2 + k_2^2)c_{14}R - a_4k_1^3k_2 + \delta(d_{14}R + k_1k_2d_{24}R^2)\right) = \\
& = 3c_{33}R^3 + 2k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)c_{23}R^2 + k_1^2(2 + k_2^2)c_{13}R + \delta(d_{13}R + k_1k_2d_{23}R^2), \\
& \kappa\delta(\bar{c}_{-11}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-21}R_0^{-2}) - 3c_{31}R_0^3 - 6k_1c_{21}R_0^2 - 3k_1^2c_{11}R_0 + k_1^3a_1 - \delta(d_{11}R_0 + k_1d_{21}R_0^2) = \\
& = \kappa\delta(\bar{c}_{-12}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-22}R_0^{-2}) - \delta^3\Gamma'R_0 = \mu_*^{-1}\left(\kappa_0\delta(\bar{c}_{-14}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-24}R_0^{-2}) - 3c_{34}R_0^3 - \right. \\
& \left. - 6k_1c_{24}R_0^2 - 3k_1^2c_{14}R_0 + k_1^3a_4 - \delta(d_{14}R_0 + k_1d_{24}R_0^2)\right), \\
& \delta(\bar{c}_{-11}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-21}R_0^{-2}) + 3c_{31}R_0^3 + 6k_1c_{21}R_0^2 + 3k_1^2c_{11}R_0 - k_1^3a_1 + \delta(d_{11}R_0 + k_1d_{21}R_0^2) + \\
& + h_*\left(\delta(\bar{c}_{-14}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-24}R_0^{-2}) + 3c_{34}R_0^3 + 6k_1c_{24}R_0^2 + 3k_1^2c_{14}R_0 - k_1^3a_4 + \right. \\
& \left. + \delta(d_{14}R_0 + k_1d_{24}R_0^2)\right) = \delta(\bar{c}_{-12}R_0^{-1} + k_1\bar{c}_{-22}R_0^{-2}) + \delta^3\Gamma'R_0, \\
& \mu_*\left(\kappa\delta(c_{21}R^2 + k_1k_2c_{11}R) + \bar{a}_1 + k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)\bar{c}_{-11}R^{-1} + 2k_1^2(2 + k_2^2)\bar{c}_{-21}R^{-2} + 3k_1^3k_2\bar{c}_{-31}R^{-3} - \right. \\
& \left. - \delta(\bar{d}_{-21}R^{-2} + k_1k_2\bar{d}_{-11}R^{-1})\right) = \kappa_0\delta(c_{23}R^2 + k_1k_2c_{13}R) = \kappa_0\delta(c_{24}R^2 + k_1k_2c_{14}R) + \bar{a}_4 + \\
& + k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)\bar{c}_{-14}R^{-1} + 2k_1^2(2 + k_2^2)\bar{c}_{-24}R^{-2} + 3k_1^3k_2\bar{c}_{-34}R^{-3} - \delta(\bar{d}_{-24}R^{-2} + k_1k_2\bar{d}_{-14}R^{-1}), \\
& h_*^{-1}\left(\delta(c_{21}R^2 + k_1k_2c_{11}R) - \bar{a}_1 - k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)\bar{c}_{-11}R^{-1} - 2k_1^2(2 + k_2^2)\bar{c}_{-21}R^{-2} - 3k_1^3k_2\bar{c}_{-31}R^{-3} + \right. \\
& \left. + \delta(\bar{d}_{-21}R^{-2} + k_1k_2\bar{d}_{-11}R^{-1})\right) + \delta(c_{24}R^2 + k_1k_2c_{14}R) - \bar{a}_4 - k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)\bar{c}_{-14}R^{-1} - \\
& - 2k_1^2(2 + k_2^2)\bar{c}_{-24}R^{-2} - 3k_1^3k_2\bar{c}_{-34}R^{-3} + \delta(\bar{d}_{-24}R^{-2} + k_1k_2\bar{d}_{-14}R^{-1}) = \delta(c_{23}R^2 + k_1k_2c_{13}R), \\
& \kappa\delta(c_{21}R_0^2 + k_1c_{11}R_0) + \bar{a}_1 + 3k_1\bar{c}_{-11}R_0^{-1} + 6k_1^2\bar{c}_{-21}R_0^{-2} + 3k_1^3\bar{c}_{-31}R_0^{-3} - \delta(\bar{d}_{-21}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-11}R_0^{-1}) = \\
& = 3k_1\bar{c}_{-12}R_0^{-1} + 6k_1^2\bar{c}_{-22}R_0^{-2} + 3k_1^3\bar{c}_{-32}R_0^{-3} - \delta(\bar{d}_{-22}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-12}R_0^{-1}) = \mu_*^{-1}\left(\kappa_0\delta(c_{24}R_0^2 + k_1c_{14}R_0) + \right. \\
& \left. + \bar{a}_4 + 3k_1\bar{c}_{-14}R_0^{-1} + 6k_1^2\bar{c}_{-24}R_0^{-2} + 3k_1^3\bar{c}_{-34}R_0^{-3} - \delta(\bar{d}_{-24}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-14}R_0^{-1})\right), \\
& \delta(c_{21}R_0^2 + k_1c_{11}R_0) - \bar{a}_1 - 3k_1\bar{c}_{-11}R_0^{-1} - 6k_1^2\bar{c}_{-21}R_0^{-2} - 3k_1^3\bar{c}_{-31}R_0^{-3} + \delta(\bar{d}_{-21}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-11}R_0^{-1}) + \\
& + h_*\left(\delta(c_{24}R_0^2 + k_1c_{14}R_0) - \bar{a}_4 - 3k_1\bar{c}_{-14}R_0^{-1} - 6k_1^2\bar{c}_{-24}R_0^{-2} - 3k_1^3\bar{c}_{-34}R_0^{-3} + \delta(\bar{d}_{-24}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-14}R_0^{-1})\right) = \\
& = -3k_1\bar{c}_{-12}R_0^{-1} - 6k_1^2\bar{c}_{-22}R_0^{-2} - 3k_1^3\bar{c}_{-32}R_0^{-3} + \delta(\bar{d}_{-22}R_0^{-2} + k_1\bar{d}_{-12}R_0^{-1}).
\end{aligned} \tag{2.10}$$

К данной системе необходимо присоединить равенство (2.7).

Остальные уравнения системы имеют вид

$$\begin{aligned}
& \mu_*\left(\kappa\delta(\bar{c}_{-(n-1)1}R^{-n+1} + k_1k_2\bar{c}_{-n1}R^{-n}) - (n+1)c_{(n+1)1}R^{n+1} - k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n1}R^n - \right. \\
& \left. - k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)1}R^{n-1} - k_1^3k_2(n-2)c_{(n-2)1}R^{n-2} - \delta(d_{(n-1)1}R^{n-1} + k_1k_2d_{n1}R^n)\right) = \\
& = -(n+1)c_{(n+1)3}R^{n+1} - k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n3}R^n - k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)3}R^{n-1} - k_1^3k_2(n-2)c_{(n-2)3}R^{n-2} - \\
& - \delta(d_{(n-1)3}R^{n-1} + k_1k_2d_{n3}R^n) = \kappa_0\delta(\bar{c}_{-(n-1)4}R^{-n+1} + k_1k_2\bar{c}_{-n4}R^{-n}) - (n+1)c_{(n+1)4}R^{n+1} - k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n4}R^n - \\
& - k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)4}R^{n-1} - k_1^3k_2(n-2)c_{(n-2)4}R^{n-2} - \delta(d_{(n-1)4}R^{n-1} + k_1k_2d_{n4}R^n), \\
& h_*^{-1}\left(\delta(\bar{c}_{-(n-1)1}R^{-n+1} + k_1k_2\bar{c}_{-n1}R^{-n}) + (n+1)c_{(n+1)1}R^{n+1} + k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n1}R^n + \right. \\
& \left. + k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)1}R^{n-1} + k_1^3k_2(n-2)c_{(n-2)1}R^{n-2} + \delta(d_{(n-1)1}R^{n-1} + k_1k_2d_{n1}R^n)\right) + \\
& + \delta(\bar{c}_{-(n-1)4}R^{-n+1} + k_1k_2\bar{c}_{-n4}R^{-n}) + (n+1)c_{(n+1)4}R^{n+1} + k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n4}R^n + \\
& + k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)4}R^{n-1} + k_1^3k_2(n-2)c_{(n-2)4}R^{n-2} + \delta(d_{(n-1)4}R^{n-1} + k_1k_2d_{n4}R^n) = \\
& = (n+1)c_{(n+1)3}R^{n+1} + k_1k_2^{-1}(1 + 2k_2^2)nc_{n3}R^n + k_1^2(2 + k_2^2)(n-1)c_{(n-1)3}R^{n-1} +
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + k_1^3 k_2 (n-2) c_{(n-2)3} R^{n-2} + \delta(d_{(n-1)3} R^{n-1} + k_1 k_2 d_{n3} R^n), \\
& \kappa \delta(\bar{c}_{-(n-1)1} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n1} R_0^{-n}) - (n+1) c_{(n+1)1} R_0^{n+1} - 3k_1 n c_{n1} R_0^n - 3k_1^2 (n-1) c_{(n-1)1} R_0^{n-1} - \\
& - k_1^3 (n-2) c_{(n-2)1} R_0^{n-2} - \delta(d_{(n-1)1} R_0^{n-1} + k_1 d_{n1} R_0^n) = \kappa \delta(\bar{c}_{-(n-1)2} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n2} R_0^{-n}) - \\
& - \delta^3 \Gamma' R_0 (-1)^n k_1^{n-2} = \mu_*^{-1} (\kappa_0 \delta(\bar{c}_{-(n-1)4} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n4} R_0^{-n}) - (n+1) c_{(n+1)4} R_0^{n+1} - \\
& - 3k_1 n c_{n4} R_0^n - 3k_1^2 (n-1) c_{(n-1)4} R_0^{n-1} - k_1^3 (n-2) c_{(n-2)4} R_0^{n-2} - \delta(d_{(n-1)4} R_0^{n-1} + k_1 d_{n4} R_0^n)), \\
& \delta(\bar{c}_{-(n-1)1} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n1} R_0^{-n}) + (n+1) c_{(n+1)1} R_0^{n+1} + 3k_1 n c_{n1} R_0^n + 3k_1^2 (n-1) c_{(n-1)1} R_0^{n-1} + \\
& + k_1^3 (n-2) c_{(n-2)1} R_0^{n-2} + \delta(d_{(n-1)1} R_0^{n-1} + k_1 d_{n1} R_0^n) + h_* (\delta(\bar{c}_{-(n-1)4} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n4} R_0^{-n}) + \\
& + (n+1) c_{(n+1)4} R_0^{n+1} + 3k_1 n c_{n4} R_0^n + 3k_1^2 (n-1) c_{(n-1)4} R_0^{n-1} + k_1^3 (n-2) c_{(n-2)4} R_0^{n-2} + \\
& + \delta(d_{(n-1)4} R_0^{n-1} + k_1 d_{n4} R_0^n)) = \delta(\bar{c}_{-(n-1)2} R_0^{1-n} + k_1 \bar{c}_{-n2} R_0^{-n}) + \delta^3 \Gamma' R_0 (-1)^n k_1^{n-2}, \quad (2.11) \\
& \mu_* (\kappa \delta(c_{n1} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)1} R^{n-1}) + (n-2) \bar{c}_{-(n-2)1} R^{2-n} + k_1 k_2^{-1} (1+2k_2^2) (n-1) \bar{c}_{-(n-1)1} R^{1-n} + \\
& + k_1^2 (2+k_2^2) n \bar{c}_{-n1} R^{-n} + k_1^3 k_2 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)1} R^{-1-n} - \delta(\bar{d}_{-n1} R^{-n} + k_1 k_2 \bar{d}_{-(n-1)1} R^{1-n})) = \\
& = \kappa_0 \delta(c_{n4} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)4} R^{n-1}) + (n-2) \bar{c}_{-(n-2)4} R^{2-n} + k_1 k_2^{-1} (1+2k_2^2) (n-1) \bar{c}_{-(n-1)4} R^{1-n} + \\
& + k_1^2 (2+k_2^2) n \bar{c}_{-n4} R^{-n} + k_1^3 k_2 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)4} R^{-1-n} - \delta(\bar{d}_{-n4} R^{-n} + k_1 k_2 \bar{d}_{-(n-1)4} R^{1-n}) = \kappa_0 \delta(c_{n3} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)3} R^{n-1}), \\
& h_*^{-1} (\delta(c_{n1} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)1} R^{n-1}) - (n-2) \bar{c}_{-(n-2)1} R^{2-n} - k_1 k_2^{-1} (1+2k_2^2) (n-1) \bar{c}_{-(n-1)1} R^{1-n} - k_1^2 (2+k_2^2) n \bar{c}_{-n1} R^{-n} - \\
& - k_1^3 k_2 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)1} R^{-1-n} + \delta(\bar{d}_{-n1} R^{-n} + k_1 k_2 \bar{d}_{-(n-1)1} R^{1-n})) + \delta(c_{n4} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)4} R^{n-1}) - (n-2) \bar{c}_{-(n-2)4} R^{2-n} - \\
& - k_1 k_2^{-1} (1+2k_2^2) (n-1) \bar{c}_{-(n-1)4} R^{1-n} - k_1^2 (2+k_2^2) n \bar{c}_{-n4} R^{-n} - k_1^3 k_2 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)4} R^{-1-n} + \delta(\bar{d}_{-n4} R^{-n} + k_1 k_2 \bar{d}_{-(n-1)4} R^{1-n}) = \\
& = \delta(c_{n3} R^n + k_1 k_2 c_{(n-1)3} R^{n-1}), \\
& \kappa \delta(c_{n1} R^n + k_1 c_{(n-1)1} R_0^{n-1}) + (n-2) \bar{c}_{-(n-2)1} R_0^{2-n} + 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)1} R_0^{1-n} + 3k_1^2 n \bar{c}_{-n1} R_0^{-n} + \\
& + k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)1} R_0^{-n-1} - \delta(\bar{d}_{-n1} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)1} R_0^{1-n}) = (n-2) \bar{c}_{-(n-2)2} R_0^{2-n} + 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)2} R_0^{1-n} + \\
& + 3k_1^2 n \bar{c}_{-n2} R_0^{-n} + k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)2} R_0^{-n-1} - \delta(\bar{d}_{-n2} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)2} R_0^{1-n}) = \\
& = \mu_*^{-1} (\kappa_0 \delta(c_{n4} R^n + k_1 c_{(n-1)4} R_0^{n-1}) + (n-2) \bar{c}_{-(n-2)4} R_0^{2-n} + 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)4} R_0^{1-n} + \\
& + 3k_1^2 n \bar{c}_{-n4} R_0^{-n} + k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)4} R_0^{-n-1} - \delta(\bar{d}_{-n4} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)4} R_0^{1-n})), \\
& \delta(c_{n1} R^n + k_1 c_{(n-1)1} R_0^{n-1}) - (n-2) \bar{c}_{-(n-2)1} R_0^{2-n} - 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)1} R_0^{1-n} - 3k_1^2 n \bar{c}_{-n1} R_0^{-n} - \\
& - k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)1} R_0^{-n-1} + \delta(\bar{d}_{-n1} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)1} R_0^{1-n}) + h_* (\delta(c_{n4} R^n + k_1 c_{(n-1)4} R_0^{n-1}) - (n-2) \bar{c}_{-(n-2)4} R_0^{2-n} - \\
& - 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)4} R_0^{1-n} - 3k_1^2 n \bar{c}_{-n4} R_0^{-n} - k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)4} R_0^{-n-1} + \delta(\bar{d}_{-n4} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)4} R_0^{1-n})) = -(n-2) \bar{c}_{-(n-2)2} R_0^{2-n} - \\
& - 3k_1 (n-1) \bar{c}_{-(n-1)2} R_0^{1-n} - 3k_1^2 n \bar{c}_{-n2} R_0^{-n} - k_1^3 (n+1) \bar{c}_{-(n+1)2} R_0^{-n-1} + \delta(\bar{d}_{-n2} R_0^{-n} + k_1 \bar{d}_{-(n-1)2} R_0^{1-n}), \quad n \geq 3.
\end{aligned}$$

Матрицы бесконечных систем, получаемых из системы (2.7), (2.10), (2.11) разделением вещественных и мнимых частей, имеют ленточную структуру. При  $n \geq 3$  введем новые неизвестные

$$\begin{aligned}
c'_{n1} &= n^5 R_0^n c_{n1}, \quad d'_{n1} = n^3 R_0^n d_{n1}, \quad c'_{-n1} = n^5 R^{-n} c_{-n1}, \quad d'_{-n1} = n^3 R^{-n} d_{-n1}, \\
c'_{-n2} &= n^5 R_0^{-n} c_{-n2}, \quad d'_{-n2} = n^3 R_0^{-n} d_{-n2}, \quad c'_{n3} = n^5 R^n c_{n3}, \quad d'_{n3} = n^3 R^n d_{n3}, \\
c'_{n4} &= n^5 R_0^n c_{n4}, \quad d'_{n4} = n^3 R_0^n d_{n4}, \quad c'_{-n4} = n^5 R^{-n} c_{-n4}, \quad d'_{-n4} = n^3 R^{-n} d_{-n4}.
\end{aligned} \quad (2.12)$$

Записав бесконечные системы в матричной форме относительно неизвестных (2.12) и разрешив их относительно неизвестных, стоящих на диагонали, данные системы сведем к квазирегулярным бесконечным системам при любых допустимых значениях геометрических и упругих параметров задачи. Так как столбец правой части бесконечной системы (2.7), (2.10), (2.11) имеет лишь конечное число отличных от нуля компонент, то системы, полученные из (2.7), (2.10), (2.11) разделением вещественных и мнимых частей имеют единственное ограниченное решение относительно неизвестных (2.12), которое можно приближенно найти методом редукции [13]. Тогда в силу ограниченности чисел (2.12) коэффициенты степенных рядов (2.4) удовлетворяют неравенствам

$$|c_{n1}| \leq NR_0^{-n} n^{-5}, \quad |d_{n1}| \leq NR_0^{-n} n^{-3}, \quad |c_{-n1}| \leq NR^n n^{-5}, \quad |d_{-n1}| \leq NR^n n^{-3}, \quad |c_{-n2}| \leq NR_0^n n^{-5}, \\ |d_{-n2}| \leq NR_0^n n^{-3}, \quad |c_{n3}| \leq NR^{-n} n^{-5}, \quad |d_{n3}| \leq NR^{-n} n^{-3}, \quad |c_{n4}| \leq NR_0^{-n} n^{-5}, \quad |d_{n4}| \leq NR_0^{-n} n^{-3}, \\ |c_{-n4}| \leq NR^n n^{-5}, \quad |d_{-n4}| \leq NR^n n^{-3}, \quad N = \text{const} > 0, \quad n = \pm 1, \pm 2, \dots,$$

которые обеспечивают абсолютную и равномерную сходимость рядов (2.4) в соответствующих областях  $S_k^*$  ( $k=1, 4$ ) и на их границах, а также возможность почленного дифференцирования этих рядов. Таким образом, все произведенные в ходе решения задачи действия с рядами (2.4) корректны.

Вышеописанная схема сведения бесконечной системы линейных алгебраических уравнений к квазирегулярной системе подробно рассмотрена в [3] для случая задачи об усилении эллиптического выреза с помощью конфокальной эллиптической накладке.

После решения систем (2.7), (2.10), (2.11) для нахождения восьми свободных членов  $c_{0k}$ ,  $d_{0k}$ ,  $k = \overline{1, 4}$  рядов (2.4) будем иметь три линейных уравнения

$$\begin{aligned} \mu_* \left( \kappa \delta (-\bar{a}_1 \ln R + \bar{c}_{01} + k_1 k_2 \bar{c}_{-11} R^{-1}) - 2c_{21} R^2 - k_1 k_2^{-1} (1 + 2k_2^2) c_{11} R + k_1^2 (2 + k_2^2) a_1 + \right. \\ \left. + k_1^3 k_2 c_{-11} R^{-1} - \delta (\kappa \bar{a}_1 \ln R + d_{01} + k_1 k_2 d_{11} R) \right) = \kappa_0 \delta \bar{c}_{03} - 2c_{23} R^2 - \\ - k_1 k_2^{-1} (1 + 2k_2^2) c_{13} R - \delta (d_{03} + k_1 k_2 d_{13} R) = \kappa_0 \delta (-\bar{a}_4 \ln R + \bar{c}_{04} + k_1 k_2 \bar{c}_{-14} R^{-1}) - \\ - 2c_{24} R^2 - k_1 k_2^{-1} (1 + 2k_2^2) c_{14} R + k_1^2 (2 + k_2^2) a_4 + k_1^3 k_2 c_{-14} R^{-1} - \delta (\kappa_0 \bar{a}_4 \ln R + d_{04} + k_1 k_2 d_{14} R), \quad (2.13) \\ \kappa \delta (-\bar{a}_1 \ln R_0 + \bar{c}_{01} + k_1 \bar{c}_{-11} R_0^{-1}) - 2c_{21} R_0^2 - 3k_1 c_{11} R_0 + 3k_1^2 a_1 + k_1^3 c_{-11} R_0^{-1} - \\ - \delta (\kappa \bar{a}_1 \ln R_0 + d_{01} + k_1 d_{11} R_0) = \kappa \delta (\bar{\Gamma} R_0 k_1 + \bar{c}_{02} + k_1 \bar{c}_{-12} R_0^{-1}) - \\ - k_1 \delta \bar{\Gamma} R_0 + k_1^3 c_{-12} R_0^{-1} - \delta (k_1 (1 + \delta) \bar{\Gamma}' R_0 + d_{02}). \end{aligned}$$

При заданных напряжениях комплексные потенциалы (2.4) определяются с точностью до комплексных слагаемых, которые, не влияя на напряженное состояние области  $S_k$ , влияют лишь на смещение области  $S_k$  как единого целого. Требование совпадения перемещений точек областей  $S_k$  на их общих линиях соединения  $l$  и  $l_0$  накладывает два условия (2.13) на свободные члены рядов (2.4). Поэтому, без ограничения общности можно считать

$$c_{01} = c_{02} = c_{03} = c_{04} = d_{04} = 0,$$

тогда оставшиеся неизвестные  $d_{01}$ ,  $d_{02}$ ,  $d_{03}$  найдутся из системы (2.13) однозначно.

### 3. Распределение напряжений в пластине и накладке

Рассмотрим пластину и накладку одинаковой толщины  $h = h_0$  с упругими параметрами  $\mu = 73 \text{ МПа}$ ,  $\nu = 0.42$  и  $\mu_0 = 40 \text{ МПа}$ ,  $\nu_0 = 0.37$ . Радиусы выреза и накладки равны  $r$  и

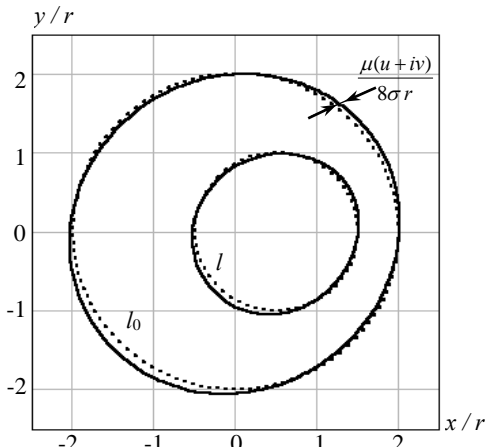


Рис. 3. Смещения точек линий соединения

$R_0 = 2r$ , центр выреза находится в точке  $z_0 = 0.5r$ . На бесконечности пластины действует растягивающее напряжение  $\sigma_1 = \sigma$ , приложенное под углом  $45^\circ$  к положительному направлению действительной оси. Остальные силовые параметры задачи равны нулю. В числовых расчетах брались усеченные ряды с 20 членами, что обеспечивает точность вычислений порядка  $10^{-10}$ .

На рис. 3 сплошными линиями изображены кривые, в которые деформируются граница выреза  $l$  и граница накладки  $l_0$ . Штриховые линии соответствуют положениям линий  $l$  и  $l_0$  до приложения нагрузки. Для

наглядности смещения точек линий  $l$ ,  $l_0$  взяты с коэффициентом  $\mu/(8\sigma r)$ .

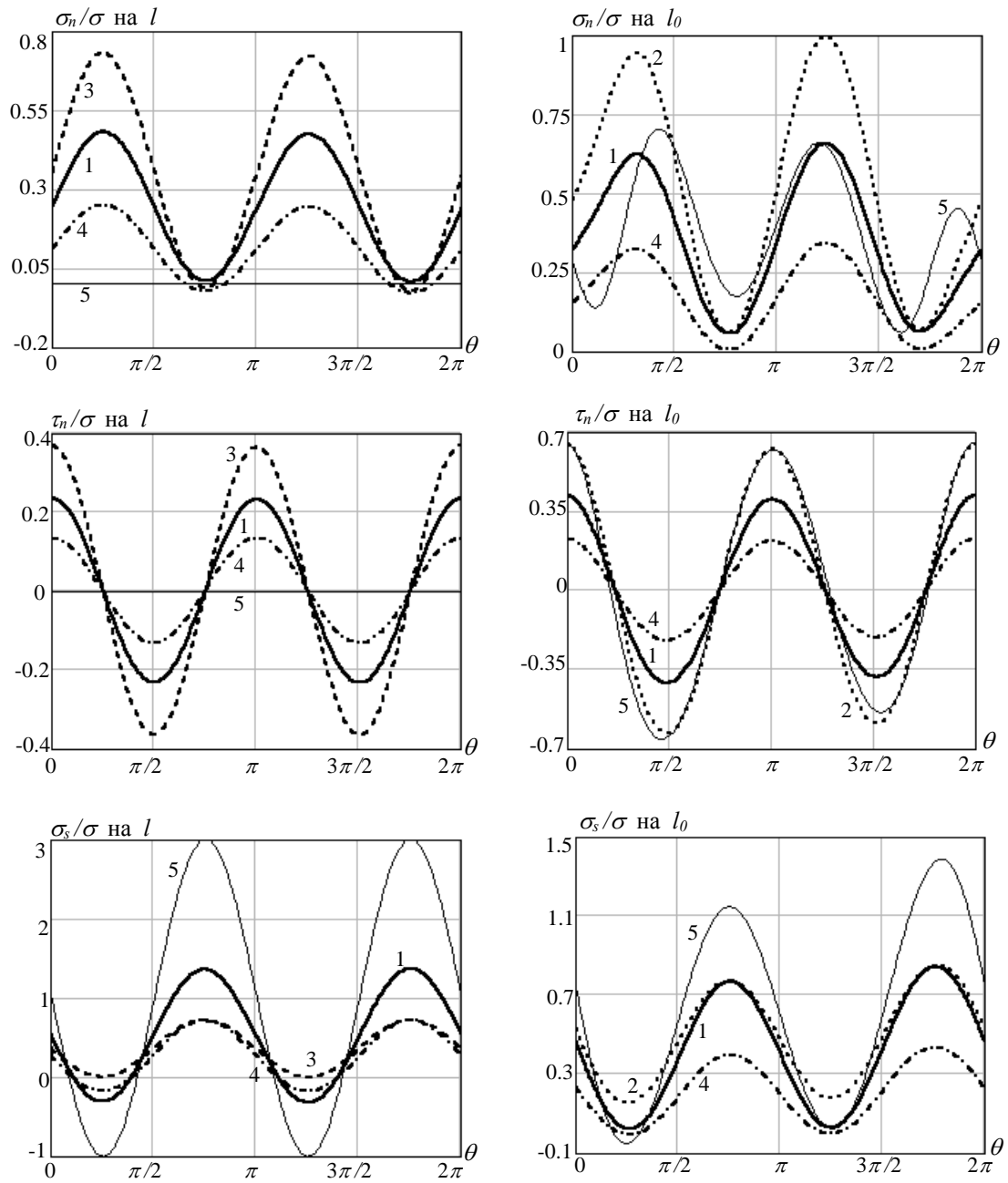


Рис. 4. Напряжения на линиях соединения

На рис. 4 приведены графики напряжений  $\sigma_n$ ,  $\tau_n$  и  $\sigma_s$  на границе выреза и границе накладки в зависимости от полярного угла  $\theta$  ( $0 \leq \theta \leq 2\pi$ ). Через  $\sigma_n$  и  $\tau_n$ , здесь и далее, обозначены нормальное и касательное напряжения, действующие на касательную площадку к линии  $l$  (или  $l_0$ ), а через  $\sigma_s$  – нормальное напряжение, действующее на нормальную площадку к этой линии. На всех рисунках цифрами 1, 2, 3 и 4 обозначены графики напряжений со стороны соответствующих областей  $S_k$ , а цифрой 5 – графики напряжений в пластине с круговым вырезом при отсутствии накладки. Напряжения  $\sigma_n$  и  $\tau_n$  на границе выреза  $l$  при отсутствии накладки равны нулю. Как видно из этих графиков, накладка значительно



уменьшает концентрацию напряжения  $\sigma_s$  на границе выреза.

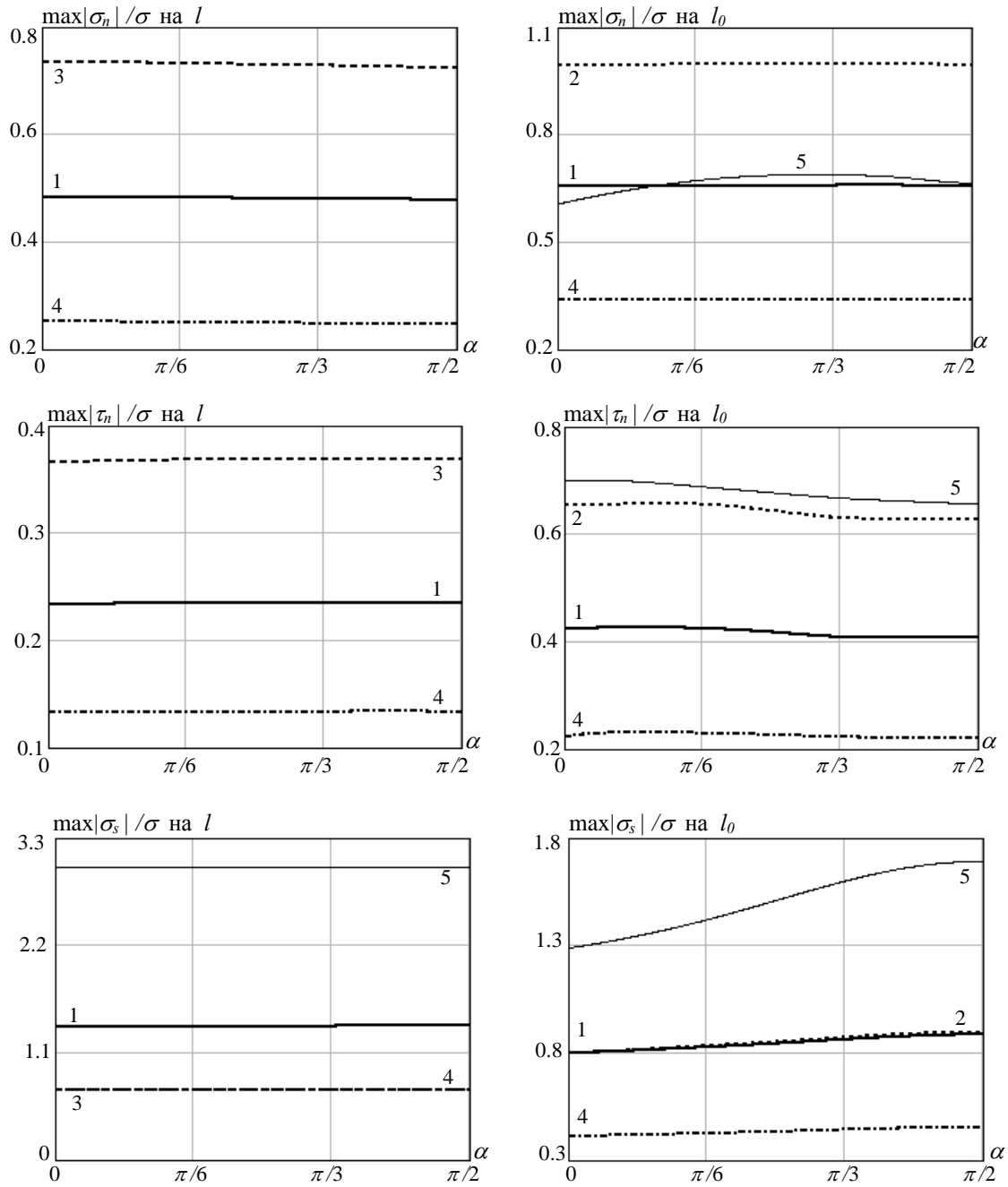


Рис. 5. Зависимость максимальных по абсолютной величине напряжений от направления растяжения пластины на бесконечности

На рис. 5 – 8 приведены графики максимальных по абсолютной величине значений напряжений на границе выреза и границе накладки в зависимости от угла  $\alpha$  направления растяжения пластины напряжением  $\sigma_1 = \sigma$  на бесконечности (рис. 5), от отношения  $\Delta = z_0/r$  расстояния между центрами выреза и накладки к радиусу выреза (рис. 6), от отношения  $\lambda = R_0/r$  радиуса накладки к радиусу выреза (рис. 7) и от отношения  $\mu_* = \mu_0/\mu$  модулей сдвига накладки и пластины (рис. 8). Во всех этих случаях геометрические, упругие и силовые параметры задачи, за исключением одного изменяющегося параметра  $\alpha$ ,  $z_0$ ,  $R_0$

или  $\mu_0$  взяты такими же, как и выше. В случае отсутствия накладки  $\max|\sigma_s|/\sigma$  на границе выреза равен 3 и не зависит от значений параметров  $\alpha$ ,  $\Delta$ ,  $\lambda$  или  $\mu_*$ .

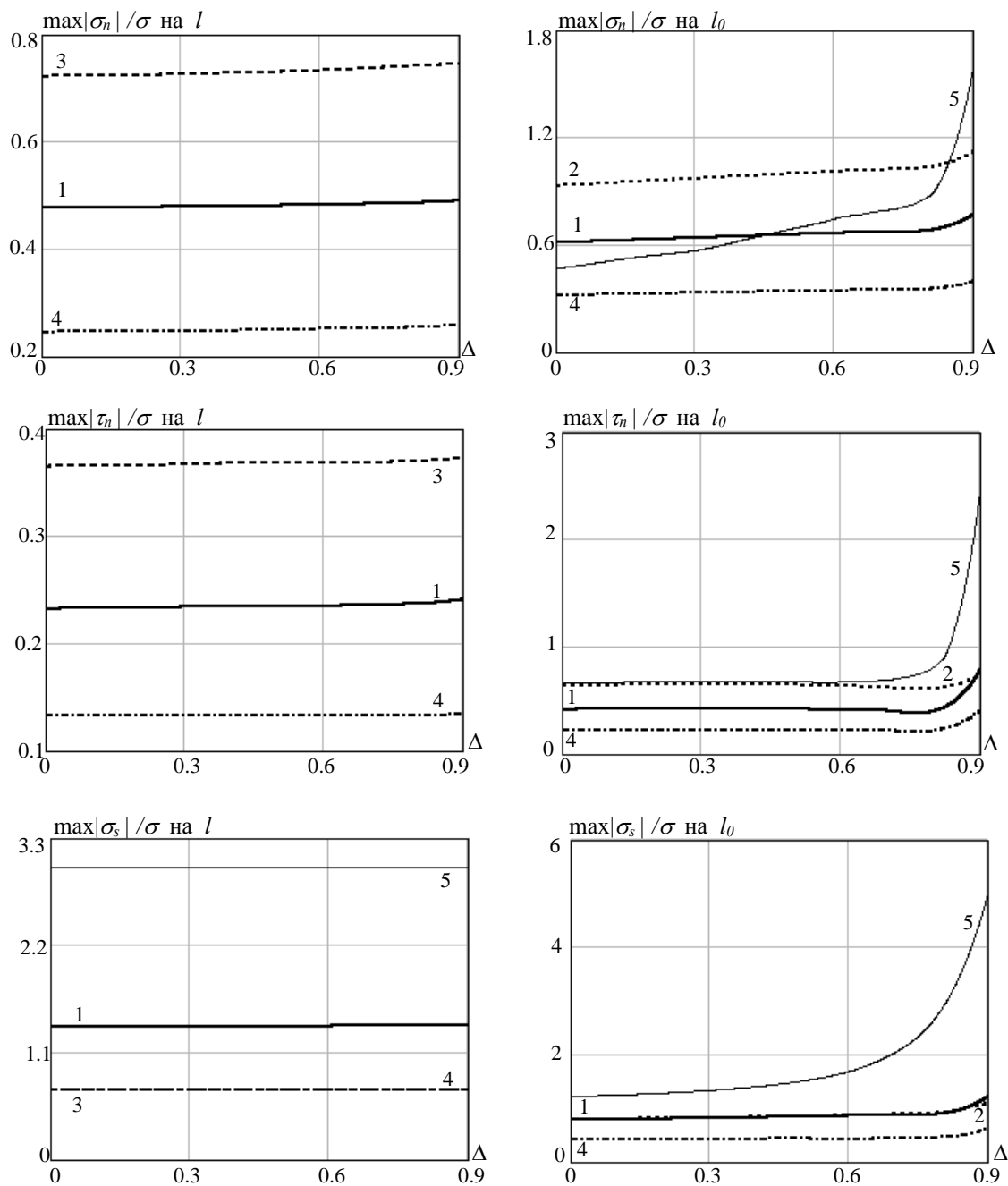


Рис. 6. Зависимость максимальных по абсолютной величине напряжений от отклонения положения накладки от концентрического

Как видно из рис. 5 напряжения в пластине и накладке меняются мало при изменении направления растяжения пластины на бесконечности. Также из рис. 6 можно заметить, что при относительно небольших отклонениях положения накладки от концентрического напряжения в пластине и накладке практически не изменяются по сравнению с концентрическим положением. В частности, при отклонении  $\Delta \leq 0.25$  положения накладки от концентрического изменение величин напряжений по сравнению с концентрическим случаем не превышает 3.7%, а при  $0.25 < \Delta \leq 0.5$  – не превышает 7.4%.

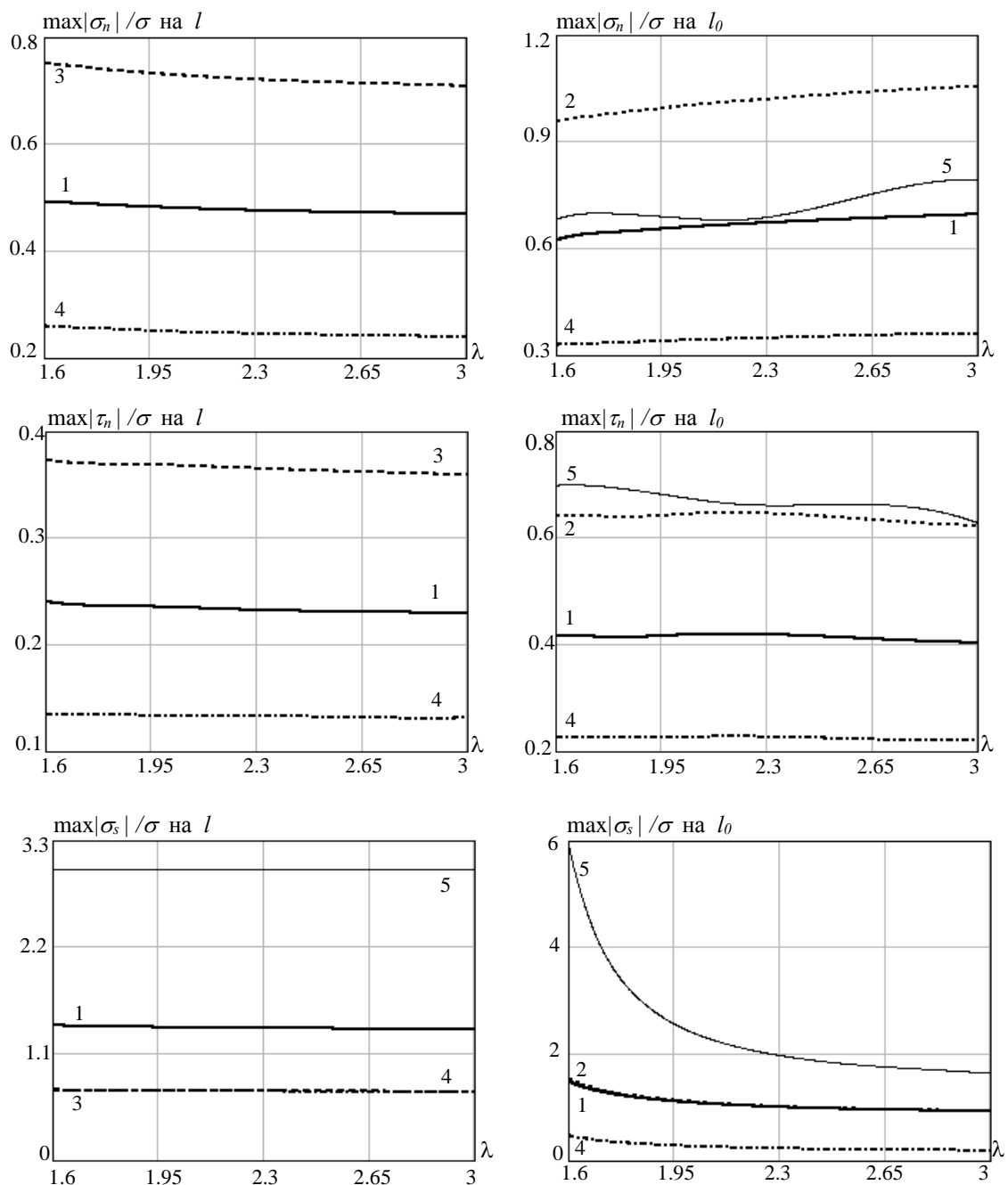


Рис. 7. Зависимость максимальных по абсолютной величине напряжений от относительного размера наклейки

В табл. 1 для некоторых значений угла  $\alpha$  при указанных выше фиксированных значениях остальных параметров приведены максимальные по абсолютной величине значения напряжений  $\sigma_n$ ,  $\tau_n$  и  $\sigma_s$  на границе выреза и границе наклейки, полярные углы  $\theta$ , при которых эти значения достигаются, а также указана область  $S_k$ , со стороны которой действуют максимальные напряжения. Для линии  $l_0$  центр полярной системы координат находится в начале координат, для линии  $l$  – в центре выреза  $z = z_0$ . Для сравнения в табл. 2 даны значения максимальных по абсолютной величине напряжений и полярных углов, при которых эти напряжения достигаются, в случае бесконечной пластины с круговым вырезом без подкрепляющей наклейки.

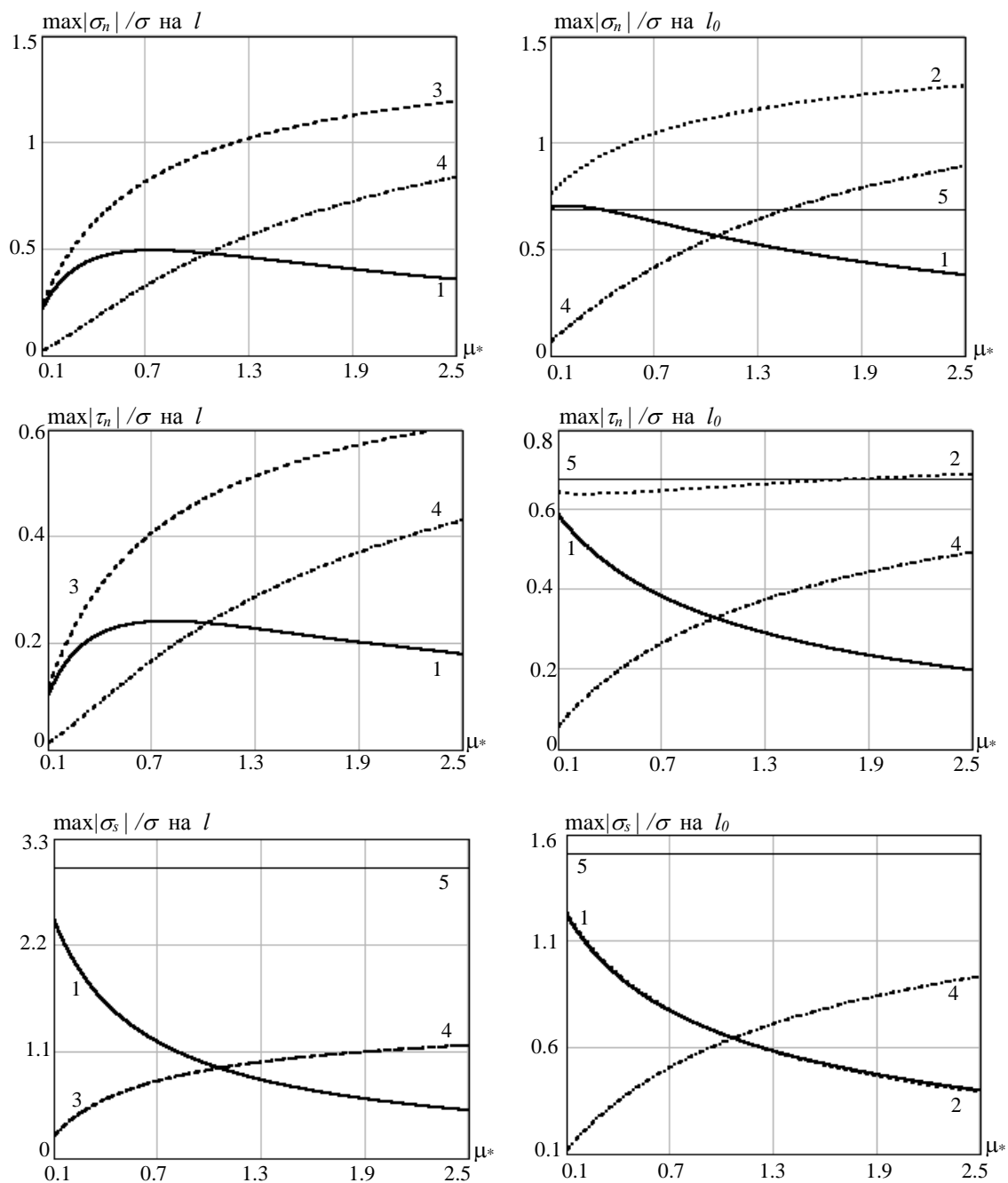


Рис. 8. Зависимость максимальных по абсолютной величине напряжений от отношения модулей сдвигов накладки и пластины

Таблица 1

$\alpha$	Линия	$ \sigma_n /\sigma$			$ \tau_n /\sigma$			$ \sigma_s /\sigma$		
		max	$\theta/\pi$	область	max	$\theta/\pi$	область	max	$\theta/\pi$	область
0	$l$	0.734	0.006	$S_3$	0.366	0.252	$S_3$	1.363	0.502	$S_1$
	$l_0$	0.994	1.0	$S_2$	0.653	0.237	$S_2$	0.799	0.499	$S_2$
$\frac{\pi}{4}$	$l$	0.73	0.243	$S_3$	0.368	0.006	$S_3$	1.368	-0.252	$S_1$
	$l_0$	0.997	-0.783	$S_2$	0.643	1.672	$S_2$	0.849	-0.23	$S_2$
$\frac{\pi}{2}$	$l$	0.723	0.502	$S_3$	0.368	0.252	$S_3$	1.372	0.006	$S_1$
	$l_0$	0.994	0.538	$S_2$	0.628	0.745	$S_2$	0.895	0.01	$S_2$

Таблица 2

$\alpha$	Линия	$ \sigma_n /\sigma$		$ \tau_n /\sigma$		$ \sigma_s /\sigma$	
		max	$\theta/\pi$	max	$\theta/\pi$	max	$\theta/\pi$
0	$l$	0	–	0	–	3	0.5
	$l_0$	0.607	0.28	0.699	0.23	1.288	0.48
$\frac{\pi}{4}$	$l$	0	–	0	–	3	0.75
	$l_0$	0.686	0.43	0.677	0.45	1.51	-0.2
$\frac{\pi}{2}$	$l$	0	–	0	–	3	1.0
	$l_0$	0.665	0.63	0.657	0.73	1.659	0

## ЛИТЕРАТУРА

1. Сильвестров В.В., Землянова А.Ю. Усиление пластинки с круглым отверстием с помощью заплатки, присоединенной вдоль концентрической окружности // Известия национальной Академии наук и искусств Чувашской Республики.–2003.– № 3.– С. 57–72.
2. Сильвестров В.В., Землянова А.Ю. Ремонт пластины с круговым вырезом посредством заплатки // Прикладная механика и техническая физика.–2004.–Т. 45. № 4.–С. 176–183.
3. Сильвестров В.В., Землянова А.Ю. Растяжение пластины с эллиптическим вырезом, усиленной софокусной эллиптической накладкой // Механика композиционных материалов и конструкций.–2004.–Т. 10. № 4.– С. 577–595.
4. Каландия А.И. Математические методы двумерной упругости.–М.: Наука, 1973.–304 с.
5. Араманович И.Г. О распределении напряжений в упругой полуплоскости, ослабленной подкрепленным круговым отверстием // ДАН СССР.–1955.–Т. 104. № 3.–С. 372–375.
6. Александров В.М., Мхитарян С.М. Контактные задачи для тел с тонкими покрытиями и прослойками.–М.: Наука, 1983.–488 с.
7. Тульчий В. І. Згин безмежної пластинки, ослабленої двома круговими отворами, границі яких підкріплені тонкими кільцями // Доповіді та повідомлення. Львівський університет. – 1957.–Вып. 7. Ч. 3.–С. 296–308.
8. Митчел Р., Вули Р., Чвирут Д. Исследование усиления тел с вырезами и трещинами накладками из композитного материала // Ракетная техника и космонавтика.–1975.–Т. 13. № 7.–С. 115–121.
9. Wang Gul-Fang. Stress analysis of plates with a circular hole reinforced by flange reinforcing member // Applied Mathematics and Mechanics.–1987.–V. 8. № 6.–P. 569–588.
10. Engels H., Zakharov D., Becker W. The plane problem of an elliptically reinforced circular hole in an anisotropic plate or laminate // Archive of Applied Mathematics.–2001.–V. 71.–P. 601–612.
11. Tse P.C., Lau K.J., Wong W.H. Stress and failure analysis of woven composite plates with adhesive patch reinforced circular hole // Composites. Part B: engineering.–2002.–V. 33.– P. 57–65.
12. Мухелишвили Н.И. Некоторые основные задачи математической теории упругости. – М.: Наука, 1966. – 707 с.
13. Канторович Л.В., Крылов В.И. Приближенные методы высшего анализа. – М.–Л.: Физматгиз, 1962. – 708 с.