

УДК 517.958

# РАЗРЕШИМОСТЬ НЕЛИНЕЙНЫХ КРАЕВЫХ ЗАДАЧ ДЛЯ НЕПОЛОГИХ ИЗОТРОПНЫХ ОБОЛОЧЕК ТИПА ТИМОШЕНКО НУЛЕВОЙ ГЛАВНОЙ КРИВИЗНЫ

С.Н. ТИМЕРГАЛИЕВ

**Аннотация.** Изучается разрешимость краевой задачи для системы нелинейных дифференциальных уравнений с частными производными второго порядка при заданных граничных условиях, описывающей состояние равновесия упругих неполигических изотропных неоднородных оболочек с незакрепленными краями в рамках сдвиговой модели Тимошенко. В основе метода исследования лежат интегральные представления для обобщенных перемещений, содержащие произвольные функции, в том числе, произвольные голоморфные функции. Произвольные функции определяются таким образом, чтобы обобщенные перемещения удовлетворяли линейной системе уравнений и линейным граничным условиям, выделенным из исходной краевой задачи. Голоморфные функции ищутся в виде интегралов типа Коши с действительными плотностями. Интегральные представления позволяют свести исходную краевую задачу к нелинейному операторному уравнению относительно обобщенных перемещений в соболевском пространстве. При исследовании разрешимости операторного уравнения наиболее существенным моментом является его обращение относительно линейной части. В результате исходная задача сводится к уравнению, разрешимость которого устанавливается с использованием принципа сжатых отображений.

**Ключевые слова:** неполигическая изотропная неоднородная оболочка типа Тимошенко нулевой главной кривизны, нелинейная краевая задача, дифференциальные уравнения с частными производными, обобщенное решение, голоморфная функция, операторное уравнение, теорема существования.

**Mathematics Subject Classification:** 35G30, 74G25

## 1. ВВЕДЕНИЕ

В настоящее время разрешимость нелинейных краевых задач равновесия упругих пологих оболочек достаточно полно изучена в рамках простейшей модели Кирхгофа-Лява ([1]–[5] и цитированная литература). В то же время актуальной задачей является исследование подобных краевых задач в рамках более сложных моделей теории оболочек, не опирающихся на гипотезы Кирхгофа-Лява [1, с. 349]. На сегодняшний день имеется ряд работ [6]–[12], в которых в рамках сдвиговой модели С.П. Тимошенко исследована разрешимость нелинейных краевых задач для пологих оболочек. В основе исследований в [6]–[12] лежат интегральные представления для обобщенных перемещений, содержащие произвольные голоморфные функции, которые находятся таким образом, чтобы обобщенные перемещения удовлетворяли заданным граничным условиям. В настоящей статье метод работ [6]–[12] развивается на случай неполигических неоднородных изотропных оболочек

---

S.N. TIMERGALIEV, SOLVABILITY OF NONLINEAR BOUNDARY VALUE PROBLEMS FOR NON-SLOPING TIMOSHENKO-TYPE ISOTROPIC SHELLS OF ZERO PRINCIPAL CURVATURE.

© ТИМЕРГАЛИЕВ С.Н. 2024.

Исследование выполнено за счет гранта Российского научного фонда №23-21-00212.

Поступила 22 февраля 2023 г.

типа Тимошенко нулевой главной кривизны, отнесенных к евклидовой системе координат. Переход к непологим оболочкам существенно усложняет исследование краевой задачи.

## 2. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

В плоской односвязной ограниченной области  $\Omega$  рассматривается система нелинейных дифференциальных уравнений вида

$$\begin{aligned} T_{\alpha^\lambda}^{j\lambda} - B_{j\lambda} T^{\lambda\mu} \omega_\mu - B_{j\lambda} T^{\lambda 3} + R^j &= 0, \quad j = 1, 2, \\ (T^{\lambda\mu} \omega_\mu)_{\alpha^\lambda} + T_{\alpha^\lambda}^{\lambda 3} + B_{\lambda\mu} T^{\lambda\mu} + R^3 &= 0, \\ M_{\alpha^\lambda}^{j\lambda} - T^{j3} + L^j &= 0, \quad j = 1, 2, \end{aligned} \quad (2.1)$$

при выполнении на границе  $\Gamma$  области  $\Omega$  условий

$$\begin{aligned} T^{j1} d\alpha^2/ds - T^{j2} d\alpha^1/ds &= P^j(s), \quad j = 1, 2, \\ T^{13} d\alpha^2/ds - T^{23} d\alpha^1/ds + (T^{1\lambda} d\alpha^2/ds - T^{2\lambda} d\alpha^1/ds) \omega_\lambda &= P^3(s), \\ M^{j1} d\alpha^2/ds - M^{j2} d\alpha^1/ds &= N^j(s), \quad j = 1, 2. \end{aligned} \quad (2.2)$$

В (2.1), (2.2) и ниже используются следующие обозначения:

$$\begin{aligned} T^{ij} &\equiv T^{ij}(\gamma) = D_{\lambda-1}^{ijkn} \gamma_{kn}^{\lambda-1}, \quad M^{ij} \equiv M^{ij}(\gamma) = D_{\lambda}^{ijkn} \gamma_{kn}^{\lambda-1}, \\ \gamma &= (\gamma^0, \gamma^1), \quad \gamma^k = (\gamma_{11}^k, \gamma_{12}^k, \gamma_{13}^k, \gamma_{22}^k, \gamma_{23}^k, \gamma_{33}^k), \quad k = 0, 1; \\ D_m^{ijkn} &= D_m^{ijkn}(\alpha^1, \alpha^2) = \int_{-h_0/2}^{h_0/2} B^{ijkn}(\alpha^1, \alpha^2, \alpha^3) (\alpha^3)^m d\alpha^3, \quad m = \overline{0, 2}, \quad i, j, k, n = \overline{1, 3}; \\ B^{1111} &= B^{2222} = E/(1 - \nu^2), \quad B^{1122} = \nu E/(1 - \nu^2), \\ B^{1212} &= E/(2(1 + \nu)), \quad B^{1313} = B^{2323} = E\kappa^2/(2(1 + \nu)); \\ \omega_j &= w_{3\alpha^j} + B_{j1} w_1 + B_{j2} w_2, \quad j = 1, 2; \\ \gamma_{jj}^0 &= w_{j\alpha^j} - B_{jj} w_3 + \omega_j^2/2, \quad j = 1, 2, \\ \gamma_{12}^0 &= w_{1\alpha^2} + w_{2\alpha^1} - 2B_{12} w_3 + \omega_1 \omega_2, \quad \gamma_{jj}^1 = \psi_{j\alpha^j}, \quad j = 1, 2, \\ \gamma_{12}^1 &= \psi_{1\alpha^2} + \psi_{2\alpha^1}, \quad \gamma_{j3}^0 = \omega_j + \psi_j, \quad j = 1, 2, \quad \gamma_{33}^0 = \gamma_{k3}^1 \equiv 0, \quad k = \overline{1, 3}; \end{aligned} \quad (2.3)$$

остальные  $B^{ijkn}$  равны нулю,  $\alpha^j = \alpha^j(s)$  ( $j = 1, 2$ ) — уравнения кривой  $\Gamma$ ,  $s$  — длина дуги  $\Gamma$ ; нижний индекс  $\alpha^\lambda$  в (2.1)–(2.3) и далее означает дифференцирование по  $\alpha^\lambda$ ,  $\lambda = 1, 2$ .

Система (2.1) совместно с граничными условиями (2.2) описывает состояние равновесия упругой непологой изотропной неоднородной оболочки с незакрепленными краями в рамках сдвиговой модели Тимошенко [13, с. 164–173], отнесенной к евклидовой системе координат. При этом:  $T^{ij}$  — усилия,  $M^{ij}$  — моменты;  $\gamma_{ij}^k$  ( $i, j = \overline{1, 3}$ ,  $k = 0, 1$ ) — компоненты деформаций срединной поверхности  $S_0$  оболочки, отождествляемой с областью  $\Omega$ ;  $w_j$  ( $j = 1, 2$ ) и  $w_3$  — соответственно тангенциальные и нормальное перемещения точек  $S_0$ ;  $\psi_i$  ( $i = 1, 2$ ) — углы поворота нормальных сечений  $S_0$ ;  $B_{ij}$  ( $i, j = 1, 2$ ) — составляющие тензора кривизны поверхности  $S_0$ ,  $R^j$ ,  $P^j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $L^k$ ,  $N^k$  ( $k = 1, 2$ ) — компоненты внешних сил, действующих на оболочку;  $\nu$ -коэффициент Пуассона,  $E$  — модуль Юнга,  $\kappa^2$  — коэффициент сдвига,  $h_0 = const$  — толщина оболочки;  $\alpha^1, \alpha^2$  — декартовы координаты точек области  $\Omega$ .

В (2.1)–(2.3) и в дальнейшем по повторяющимся латинским индексам ведется суммирование от 1 до 3, по повторяющимся греческим индексам — от 1 до 2.

**Задача (1), (2).** Требуется найти решение системы (2.1), удовлетворяющее граничным условиям (2.2).

Краевую задачу (1), (2) будем изучать в обобщенной постановке. Пусть выполнены следующие условия:

- (а)  $B^{ijkn}(\alpha^1, \alpha^2, \alpha^3) \in (W_p^{(1)}(\Omega) \cap C_\beta(\overline{\Omega})) \times L_1[-h_0/2, h_0/2]$ ,  $i, j, k, n = \overline{1, 3}$ ;
  - (б)  $B_{\lambda\mu}(\alpha^1, \alpha^2) \in C^1(\overline{\Omega})$ ,  $\lambda, \mu = 1, 2$ , при этом  $B_{11}B_{22} - B_{12}^2 = 0$ ,  $B_{12} \neq 0$  в  $\overline{\Omega}$ ;
  - (в) компоненты внешних сил  $R^j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) и  $L^k$  ( $k = 1, 2$ ) принадлежат пространству  $L_p(\Omega)$ , а компоненты  $P^j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $N^k$  ( $k = 1, 2$ ) — пространству  $C_\beta(\Gamma)$  и внешние силы самоуравновешены;
  - (г)  $\Omega$  — произвольная односвязная область с границей  $\Gamma \in C_\beta^1$ .
- Здесь и далее везде:  $2 < p < 4/(2 - \beta)$ ,  $0 < \beta < 1$ .

**Определение 2.1.** Назовем вектор обобщенных перемещений  $a = (w_1, w_2, w_3, \psi_1, \psi_2)$  обобщенным решением задачи (1), (2), если  $a$  принадлежит пространству  $W_p^{(2)}(\Omega)$ , почти всюду удовлетворяет системе (2.1) и поточечно граничным условиям (2.2).

Здесь  $W_p^{(j)}(\Omega)$  ( $j = 1, 2$ ) — пространства Соболева. В силу теорем вложения для Соболевских пространств  $W_p^{(2)}(\Omega)$  с  $p > 2$  обобщенное решение  $a$  принадлежит пространству  $C_\alpha^1(\overline{\Omega})$ . Здесь и везде далее  $\alpha = (p - 2)/p$ . Заметим, что при  $2 < p < 4/(2 - \beta)$  справедливо неравенство  $\alpha < \beta/2$ .

Соотношения для компонент деформаций в (2.3) для удобства в дальнейших исследованиях запишем в виде

$$\gamma_{ij}^k = e_{sij}^k + e_{cij}^k + \chi_{ij}^k, \quad i, j = \overline{1, 3}, \quad k = 0, 1, \quad (2.4)$$

где приняты обозначения:

$$\begin{aligned} e_{s_{jj}}^0 &= w_{j\alpha^j}, \quad e_{s_{j3}}^0 = w_{3\alpha^j} + \psi_j, \quad e_{s_{jj}}^1 = \psi_{j\alpha^j}, \quad j = 1, 2, \\ e_{s_{12}}^0 &= w_{1\alpha^2} + w_{2\alpha^1}, \quad e_{s_{12}}^1 = \psi_{1\alpha^2} + \psi_{2\alpha^1}, \\ e_{c_{jj}}^0 &= -B_{jj}w_3, \quad e_{c_{ij}}^1 \equiv 0, \quad j = 1, 2, \quad e_{c_{12}}^0 = -2B_{12}w_3, \\ e_{c_{j3}}^0 &= B_{j1}w_1 + B_{j2}w_2, \quad \chi_{jj}^0 = \omega_j^2/2, \quad i, j = 1, 2, \quad \chi_{12}^0 = \omega_1\omega_2, \\ \chi_{ij}^1 &= \chi_{j3}^0 = e_{s_{33}}^0 = e_{s_{j3}}^1 = e_{c_{33}}^k \equiv 0, \quad i, j = \overline{1, 3}, \quad k = 0, 1. \end{aligned} \quad (2.5)$$

### 3. ПОСТРОЕНИЕ ИНТЕГРАЛЬНЫХ ПРЕДСТАВЛЕНИЙ ДЛЯ ОБОБЩЕННЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ

Введем в рассмотрение две комплексные функции

$$\begin{aligned} v_j = v_j(z) &= D_{j-1}^{1111}(w_{1\alpha^1} + w_{2\alpha^2}) + D_j^{1111}(\psi_{1\alpha^1} + \psi_{2\alpha^2}) \\ &+ i[D_{j-1}^{1212}(w_{2\alpha^1} - w_{1\alpha^2}) + D_j^{1212}(\psi_{2\alpha^1} - \psi_{1\alpha^2})], \quad j = 1, 2, \quad z = \alpha^1 + i\alpha^2. \end{aligned} \quad (3.1)$$

В системе (2.1) усилия  $T^{jk}$ , моменты  $M^{jk}$  и компоненты деформаций  $\gamma_{jk}^n$  заменим их выражениями из (2.3), (2.4). Прибавляя после этого к первому уравнению в (2.1) второе, умноженное на мнимую единицу  $i$ , а к четвертому уравнению — пятое, умноженное также на  $i$ , систему (2.1) при помощи функций  $v_j(z)$  из (3.1) представим в удобной для дальнейших исследований форме

$$\begin{aligned} v_{j\bar{z}} + h^j(a) &= f_c^j(a) + f_\chi^j(a) - F^j(z), \quad j = 1, 2, \\ D_0^{1313}(w_{3\alpha^1\alpha^1} + w_{3\alpha^2\alpha^2}) + h^3(a) &= f_c^3(a) + f_\chi^3(a) - F^3(z), \quad z \in \Omega, \end{aligned} \quad (3.2)$$

где приняты следующие обозначения:

$$\begin{aligned}
v_{j\bar{z}} &= (v_{j\alpha^1} + iv_{j\alpha^2})/2, \quad j = 1, 2, \\
h^j(a) &= (-1)^{\mu-1} (D_{j+\lambda-2\alpha^3-\mu}^{1212} \nu_{\lambda 2\alpha^\mu} + iD_{j+\lambda-2\alpha^\mu}^{1212} \nu_{\lambda 1\alpha^{3-\mu}}) - (j-1)D_0^{1313} (e_{s13}^0 + ie_{s23}^0)/2, \\
\nu_{1j} &= w_j, \quad \nu_{2j} = \psi_j, \quad j = 1, 2; \quad h^3(a) = D_{0\alpha^\lambda}^{1313} w_{3\alpha^\lambda} + (D_0^{1313} \psi_\lambda)_{\alpha^\lambda}; \\
f_c^j(a) &= (f_{c3j-2} + if_{c3j-1})/2, \quad f_\chi^j(a) = (f_{\chi 3j-2} + if_{\chi 3j-1})/2, \quad j = 1, 2, \\
f_c^3(a) &= f_{c3}(a), \quad f_\chi^3(a) = f_{\chi 3}(a), \quad f_{c_j}(a) = -T_{\alpha^\lambda}^{j\lambda}(e_c) + B_{j\lambda} T^{\lambda 3}(\gamma), \\
f_{c3+j}(a) &= -M_{\alpha^\lambda}^{j\lambda}(e_c) + T^{j3}(e_c), \quad j = 1, 2, \\
f_{c3}(a) &= -T_{\alpha^\lambda}^{\lambda 3}(e_c) - B_{\lambda\mu} T^{\lambda\mu}(e), \quad f_{\chi_j}(a) = -T_{\alpha^\lambda}^{j\lambda}(\chi) + B_{j\lambda} T^{\lambda\mu}(\gamma)\omega_\mu, \\
f_{\chi 3+j}(a) &= -M_{\alpha^\lambda}^{j\lambda}(\chi), \quad j = 1, 2, \quad f_{\chi 3}(a) = -(T^{\lambda\mu}\omega_\mu)_{\alpha^\lambda} - B_{\lambda\mu} T^{\lambda\mu}(\chi), \\
F^1 &= (R^1 + iR^2)/2, \quad F^2 = (L^1 + iL^2)/2, \quad F^3 = R^3; \\
e &= e_s + e_c, \quad e_s = (e_s^0, e_s^1), \quad e_c = (e_c^0, e_c^1), \quad e_s^k = (e_{s11}^k, e_{s12}^k, e_{s13}^k, e_{s22}^k, e_{s23}^k, e_{s33}^k), \\
e_c^k &= (e_{c11}^k, e_{c12}^k, e_{c13}^k, e_{c22}^k, e_{c23}^k, e_{c33}^k), \quad k = 0, 1; \quad \chi = (\chi_{11}^0, \chi_{12}^0, \chi_{22}^0);
\end{aligned} \tag{3.3}$$

$e_{sij}^k, e_{cij}^k, \chi_{ij}^k$  определены в (2.5).

Отметим, что через  $e$  и  $\chi$  обозначены соответственно линейные и нелинейные части компонент деформации  $\gamma$ , поэтому справедливо представление  $\gamma = e + \chi$ .

Аналогично, граничные условия (2.2) запишем в виде

$$\begin{aligned}
\operatorname{Re}[(-i)^j t' v_k(t)] + 2(-1)^j D_{k+\delta-2}^{1212} \nu_{\delta 3-j\alpha^\lambda} d\alpha^\lambda/ds \\
= \varphi_{c3(k-1)+j}(a)(t) + \varphi_{\chi 3(k-1)+j}(a)(t) - F^{3k+j}(s), \quad k, j = 1, 2, \\
D_0^{1313} [(w_{3\alpha^2} + \psi_2)d\alpha^1/ds - (w_{3\alpha^1} + \psi_1)d\alpha^2/ds] = \varphi_{c3}(a)(t) + \varphi_{\chi 3}(a)(t) - F^6(s),
\end{aligned} \tag{3.4}$$

где

$$\begin{aligned}
\varphi_{c_j}(a)(t) &= T^{j2}(e_c)d\alpha^1/ds - T^{j1}(e_c)d\alpha^2/ds, \\
\varphi_{c3+j}(a)(t) &= M^{j2}(e_c)d\alpha^1/ds - M^{j1}(e_c)d\alpha^2/ds, \\
\varphi_{c3}(a)(t) &= T^{13}(e_c)d\alpha^2/ds - T^{23}(e_c)d\alpha^1/ds; \\
\varphi_{\chi_j}(a)(t) &= T^{j2}(\chi)d\alpha^1/ds - T^{j1}(\chi)d\alpha^2/ds, \\
\varphi_{\chi 3+j}(a)(t) &= M^{j2}(\chi)d\alpha^1/ds - M^{j1}(\chi)d\alpha^2/ds, \quad j = 1, 2, \\
\varphi_{\chi 3}(a)(t) &= [(T^{11}(\gamma)\omega_1 + T^{12}(\gamma)\omega_2)d\alpha^2/ds - [T^{22}(\gamma)\omega_2 + T^{12}(\gamma)\omega_1]d\alpha^1/ds; \\
F^{3+j} &= -P^j, \quad j = 1, 2, \quad F^6(s) = P^3(s), \quad F^{6+k} = -N^k, \quad k = 1, 2;
\end{aligned} \tag{3.5}$$

усилия  $T^{jk}$ , моменты  $M^{jk}$  определены в (2.3).

В основе исследования системы уравнений (3.2) при граничных условиях (3.4) лежат интегральные представления для обобщенных перемещений  $w_j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $\psi_k$  ( $k = 1, 2$ ). Для их вывода введем в рассмотрение уравнения

$$v_{j\bar{z}} = \rho^j \quad (j = 1, 2), \quad D_0^{1313}(w_{3\alpha^1\alpha^1} + w_{3\alpha^2\alpha^2}) = \rho^3, \tag{3.6}$$

где  $\rho^1 = \rho_1 + i\rho_2$ ,  $\rho^2 = \rho_4 + i\rho_5$ ,  $\rho^3 = \rho_3$  — произвольно фиксированные функции, принадлежащие пространству  $L_p(\Omega)$ .

Первые два уравнения в (3.6) представляют собой неоднородные уравнения Коши-Римана. Их общие решения даются формулами [14, с. 29]

$$\begin{aligned}
v_j(z) &= \Phi_j(z) + T\rho^j(z) \equiv v_j(\Phi_j; \rho^j)(z), \\
T\rho^j(z) &= -\frac{1}{\pi} \iint_{\Omega} \frac{\rho^j(\zeta)}{\zeta - z} d\xi d\eta, \quad j = 1, 2, \quad \zeta = \xi + i\eta,
\end{aligned} \tag{3.7}$$

где  $\Phi_j(z)$  — произвольные голоморфные функции, принадлежащие пространству  $C_\alpha(\bar{\Omega})$ .

Известно [14, с. 39–41, 46], что  $T$  — вполне непрерывный оператор в пространствах  $L_p(\Omega)$  и  $C_\alpha^k(\bar{\Omega})$ , отображающий их в пространства  $C_\alpha(\bar{\Omega})$  и  $C_\alpha^{k+1}(\bar{\Omega})$  соответственно. Кроме того, существуют обобщённые производные

$$\frac{\partial T f}{\partial \bar{z}} = f, \quad \frac{\partial T f}{\partial z} \equiv S f = -\frac{1}{\pi} \iint_{\Omega} \frac{f(\zeta)}{(\zeta - z)^2} d\xi d\eta, \quad (3.8)$$

где  $S$  — линейный ограниченный оператор в  $L_p(\Omega)$ ,  $p > 1$  и  $C_\alpha^k(\bar{\Omega})$ .

Представления (3.7) в свою очередь при помощи функций  $v_1^0 = w_2 + iw_1$ ,  $v_2^0 = \psi_2 + i\psi_1$  запишем в виде неоднородных уравнений Коши-Римана

$$v_{j\bar{z}}^0 = i(d_{2j-1}[v_1] + d_{2j}[v_2]) \equiv iT_j v, \quad j = 1, 2, \quad v = (v_1, v_2), \quad (3.9)$$

общие решения которых имеют вид

$$v_j^0(z) = \Psi_j(z) + iT_j v(z) \equiv v_j^0(\Psi_j; v)(z), \quad j = 1, 2. \quad (3.10)$$

В (3.9), (3.10) приняты обозначения:

$$\begin{aligned} d_{2j+\lambda-2}[v_\lambda] &= d_{2j+\lambda-2}^1 v_\lambda + (-1)^{j+\lambda} d_{2j+\lambda-2}^2 \bar{v}_\lambda, \quad j, \lambda = 1, 2, \\ d_{3k-2}^j &= \frac{1}{4} \left( \frac{D_{4-2k}^{1111}}{\delta_0} + (-1)^j \frac{D_{4-2k}^{1212}}{\delta_1} \right), \\ d_2^j &= d_3^j = \frac{1}{4} \left( \frac{D_1^{1212}}{\delta_1} + (-1)^j \frac{D_1^{1111}}{\delta_0} \right), \quad k, j = 1, 2, \\ \delta_0 &= D_0^{1111} D_2^{1111} - (D_1^{1111})^2, \quad \delta_1 = D_0^{1212} D_2^{1212} - (D_1^{1212})^2; \end{aligned} \quad (3.11)$$

$\Psi_j(z) \in C_\alpha^1(\bar{\Omega})$  — произвольные голоморфные функции.

Третье уравнение в (3.6) представим в виде

$$w_{3z\bar{z}} = \tilde{\rho}_3/4, \quad \tilde{\rho}_3 = \rho_3/D_0^{1313}, \quad w_{3z} = (w_{3\alpha^1} - iw_{3\alpha^2})/2,$$

откуда получим

$$w_3(z) = Re\Psi_3(z) - \tilde{T}\tilde{\rho}_3 \equiv w_3(\Psi_3; \rho_3)(z), \quad \tilde{T}\tilde{\rho}_3 = -\frac{1}{2\pi} \iint_{\Omega} \tilde{\rho}_3(\zeta) \ln \left| 1 - \frac{z}{\zeta} \right| d\xi d\eta, \quad (3.12)$$

где  $\Psi_3(z) \in C_\alpha^1(\bar{\Omega})$  — произвольная голоморфная функция.

Соотношения (3.10), (3.12) представляют собой искомые интегральные представления для обобщённых перемещений. Для их частных производных первого и второго порядков при помощи формул (3.7)–(3.12) и (8.20) из [14, с. 58] получаем представления

$$\begin{aligned} \nu_{jk\alpha^k} &= Im[v_{j\bar{z}}^0 - (-1)^k v_{jz}^0], \quad \nu_{jk\alpha^n} = Re[v_{jz}^0 + (-1)^k v_{j\bar{z}}^0], \quad k \neq n, \quad j, k, n = 1, 2; \\ v_{jz}^0 &= \Psi_j'(z) + iST_j v(z), \quad v_{j\bar{z}}^0 = iT_j v, \quad w_{3\alpha^j} = 2Re(j^{j-1} w_{3z}), \quad j = 1, 2, \\ w_{3z} &= \Psi_3'(z)/2 + T\tilde{\rho}_3(z)/4; \quad \nu_{kn\alpha^j\alpha^j} = -Re\{i^n [v_{kz\bar{z}}^0 + (-1)^j (v_{kzz}^0 + v_{k\bar{z}\bar{z}}^0)]\}, \\ \nu_{kn\alpha^1\alpha^2} &= Re\{i^{n-1} (v_{kzz}^0 - v_{k\bar{z}\bar{z}}^0)\}, \quad w_{3\alpha^j\alpha^j} = 2[w_{3z\bar{z}} + (-1)^{j-1} Rew_{3zz}], \quad k, n, j = 1, 2, \\ w_{3\alpha^1\alpha^2} &= -2Imw_{3z\bar{z}}; \quad v_{kz\bar{z}}^0 = T_{k1}v + S_{k1}(\Phi'_0; \rho_0), \quad v_{k\bar{z}\bar{z}}^0 = T_{k2}v + S_{k2}(\Phi'_0; \rho_0), \quad (3.13) \\ v_{kzz}^0 &= \Psi_k''(z) + Sv_{k\zeta\bar{\zeta}}^0(z) - \frac{1}{2\pi} \int_{\Gamma} \frac{T_k v(\tau)}{(\tau - z)^2} d\bar{\tau}, \quad k = 1, 2, \quad \Phi'_0 = (\Phi'_1, \Phi'_2), \quad \rho_0 = (\rho^1, \rho^2), \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} w_{3z\bar{z}} &= \Psi_3''(z)/2 + S\tilde{\rho}_3/4, \quad w_{3z\bar{z}} = \tilde{\rho}_3/4, \quad T_j k v = i[d_{2j+\mu-2, k}^1 v_\mu + (-1)^{j+\mu} d_{2j+\mu-2, k}^2 \bar{v}_\mu], \\ S_{jk}(\Phi'_0; \rho_0) &= i[d_{2j+\mu-2}^1 v_{\mu, k} + (-1)^{j+\mu} d_{2j+\mu-2}^2 \bar{v}_{\mu, 3-k}], \quad v_{j,1} \equiv v_{jz} = \Phi_j'(z) + S\rho^j(z), \\ v_{j,2} \equiv v_{j\bar{z}} &= \rho^j, \quad d_{m,1}^j \equiv d_{mz}^j, \quad d_{m,2}^j \equiv d_{m\bar{z}}^j, \quad j, k = 1, 2, \quad m = \overline{1, 4}. \end{aligned}$$

## 4. РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ (1), (2)

Интегральные представления (3.10), (3.12) для обобщённых перемещений  $a = (w_1, w_2, w_3, \psi_1, \psi_2)$  содержат произвольные голоморфные функции  $\Phi_j(z)$  ( $j = 1, 2$ ),  $\Psi_k(z)$  ( $k = \overline{1, 3}$ ) и произвольные функции  $\rho^j(z)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ). Их найдём так, чтобы обобщённые перемещения удовлетворяли системе (3.2) и граничным условиям (3.4), при этом правые части уравнений (3.2) и граничных условий (3.4) временно считаем известными. С этой целью соотношения (3.10), (3.12), (3.13) подставим в левые части системы (3.2) и граничных условий (3.4). В результате система уравнений (3.2) запишется в виде

$$\rho^j(z) + h_1^j(\rho)(z) + h_2^j(\Phi)(z) = f_c^j(a)(z) + f_\chi^j(a)(z) - F^j(z), \quad j = \overline{1, 3}, \quad z \in \Omega, \quad (4.1)$$

где через  $h_1^j(\rho)(z)$  и  $h_2^j(\Phi)(z)$  обозначены те части выражения оператора  $h^j(a)$  в (3.3), которые содержат функции  $\rho = (\rho^1, \rho^2, \rho^3)$  и  $\Phi = (\Phi_1, \Phi_2, \Psi_1, \Psi_2, \Psi_3)$  соответственно.

Граничные условия (3.4) с учетом представлений

$$\begin{aligned} S(T_j \Phi_0)^+(t) &= -(\bar{t}')^2 [d_{2j-1}^1(t) \Phi_1(t) + d_{2j}^1(t) \Phi_2(t)] + K_{0j}(\Phi_0)(t), \quad \Phi_0 = (\Phi_1, \Phi_2), \\ K_{0j}(\Phi_0)(t) &= -\frac{d_{2j+\mu-2}^1(t)}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{\psi(\tau, t) - \psi(t, t)}{\tau - t} \Phi_\mu(\tau) d\tau - (-1)^{j+\mu} \frac{d_{2j+\mu-2}^2(t)}{2\pi i} \\ &\cdot \int_{\Gamma} \frac{\psi(\tau, t) - \psi(t, t)}{\bar{\tau} - \bar{t}} \overline{\Phi_\mu(\tau)} d\bar{\tau} - \frac{1}{\pi} \iint_{\Omega} \frac{d_{2j+\mu-2}^1(\zeta) - d_{2j+\mu-2}^1(t)}{(\zeta - t)^2} \Phi_\mu(\zeta) d\xi d\eta \\ &- \frac{(-1)^{j+\mu}}{\pi} \iint_{\Omega} \frac{d_{2j+\mu-2}^2(\zeta) - d_{2j+\mu-2}^2(t)}{(\zeta - t)^2} \overline{\Phi_\mu(\zeta)} d\xi d\eta, \quad j = 1, 2, \\ \psi(\tau, t) &= (\bar{\tau} - \bar{t})/(\tau - t), \quad \psi(t, t) = (\bar{t}')^2, \end{aligned} \quad (4.2)$$

получаемых при помощи соотношений (3.7)–(3.9), формул (4.7), (4.9) из [14, с. 28] и формул Сохоцкого [15, с. 66], преобразуются к виду

$$\begin{aligned} &(-1)^j d_{k\lambda}(t) Re[i^j t' \Phi_\lambda(t)] - 2D_{\lambda+k-2}^{1212}(t) Re[i^{j-1} t' \Psi'_\lambda(t)] - 2D_{\lambda+k-2}^{1212}(t) Re[i^j t' K_{0\lambda}(\Phi_0)(t)] \\ &+ H_{3(k-1)+j} \rho(t) = \varphi_{c3(k-1)+j}(a)(t) + \varphi_{\chi 3(k-1)+j}(a)(t) - F^{3k+j}(s), \quad k, j = 1, 2, \\ &D_0^{1313}(t) Re[it' \Psi'_3(t)] + K_{03}(\Phi)(t) + H_3 \rho(t) = \varphi_{c3}(a)(t) + \varphi_{\chi 3}(a)(t) - F^6(s), \end{aligned} \quad (4.3)$$

где приняты следующие обозначения:

$$\begin{aligned} H_{3(k-1)+j} \rho(t) &= Re[(-i)^j t' T \rho^k(t)] - 2D_{k+\lambda-2}^{1212}(t) Re\{i^j t' (I + S)(T_\lambda T \rho_0)^+(t)\}, \\ k, j = 1, 2, \quad H_3 \rho(t) &= D_0^{1313}(t) Re[it' (T \tilde{\rho}_3(t)/2 + T T_2 T \rho_0(t))], \\ K_{03}(\Phi)(t) &= D_0^{1313}(t) Re\{t' [\Psi_2(t) + i T T_2 \Phi_0(t)]\}; \\ d_{kj}(t) &= (-1)^{j-1} [2(-1)^\lambda D_{\lambda+k-2}^{1212}(t) d_{2\lambda+j-2}^2(t) + 3 - k - j], \quad k, j = 1, 2, \end{aligned} \quad (4.4)$$

$I$  — тождественный оператор, операторы  $T, S, T_\lambda$  и функции  $d_j^k(t)$  определены в (3.7), (3.8), (3.9), (3.11) соответственно;  $\Phi_\lambda(t) \equiv \Phi_\lambda^+(t)$ ,  $t \in \Gamma$ ; символ  $\Phi_\lambda^+(t)$  здесь и далее означает предел функции  $\Phi_\lambda(z)$  при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  изнутри области  $\Omega$ .

Таким образом, для определения функций  $\rho^j \in L_p(\Omega)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $\Phi_k(z) \in C_\alpha(\bar{\Omega})$  ( $k = 1, 2$ ),  $\Psi_j(z) \in C_\alpha^1(\bar{\Omega})$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) получили систему уравнений (4.1), (4.3). Голоморфные

функции будем искать в виде интегралов типа Коши с действительными плотностями:

$$\begin{aligned} \Phi_k(z) &= \Theta(\mu_{2k})(z) \equiv \Phi_k(\mu_{2k})(z), \quad k = 1, 2, \\ \Psi'_j(z) &= i^{(j-1)(j-2)/2} \Theta(\mu_{2j-1})(z) \equiv \Psi'_j(\mu_{2j-1})(z), \quad j = \overline{1, 3}, \\ \Theta(f)(z) &= \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(\tau) d\tau}{\tau'(\tau - z)}, \end{aligned} \quad (4.5)$$

где  $\mu_j(t) \in C_\alpha(\Gamma)$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) — произвольные действительные функции,  $\tau' = d\tau/d\sigma$ ,  $d\sigma$  — элемент длины дуги кривой  $\Gamma$ .

Для функций  $\Psi_j(z)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) имеем представления:

$$\begin{aligned} \Psi_j(z) &= i^{(j-1)(j-2)/2} \Theta^0(\mu_{2j-1})(z) + c_{2j-1} + ic_{2j} \equiv \Psi_j(\mu_{2j-1})(z) + c_{2j-1} + ic_{2j}, \quad j = \overline{1, 3}, \\ \Theta^0(f)(z) &= -\frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(\tau)}{\tau'} \ln\left(1 - \frac{z}{\tau}\right) d\tau, \end{aligned} \quad (4.6)$$

где  $c_j$  ( $j = \overline{1, 6}$ ) — произвольные действительные постоянные, под  $\ln(1 - z/\tau)$  понимается однозначная ветвь, обращающаяся в нуль при  $z = 0$ .

Используя формулы Сохоцкого [15, с. 66], находим  $\Phi_k(t)$  ( $k = 1, 2$ ),  $\Psi'_j(t)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $t \in \Gamma$ . Подставляя их выражения, а также представления (4.6) в систему (4.1), (4.3), после несложных преобразований приходим к следующей системе уравнений относительно функций  $\rho \in L_p(\Omega)$  и  $\mu = (\mu_1, \mu_2, \mu_3, \mu_4, \mu_5) \in C_\alpha(\Gamma)$ :

$$\begin{aligned} \rho^j(z) + h_1^j(\rho)(z) + h_2^j(\mu)(z) &= f_c^j(a)(z) + f_\chi^j(a)(z) + g_c^j(z) - F^j(z), \quad z \in \Omega, \quad j = \overline{1, 3}, \\ \sum_{n=1}^5 \left[ a_{jn}(t) \mu_n(t) + b_{jn}(t) \int_{\Gamma} \frac{\mu_n(\tau)}{\tau - t} d\tau \right] + K_j \mu(t) + H_j \rho(t) & \\ = \varphi_{cj}(a)(t) + \varphi_{\chi j}(a)(t) + g_c^{3+j}(t) - F^{3+j}(t), \quad t \in \Gamma, \quad j = \overline{1, 5}, \end{aligned} \quad (4.7)$$

в которой приняты обозначения:

$$\begin{aligned} K_{3(n-1)+j} \mu(t) &= (-1)^j d_{n\lambda}(t) \{ \operatorname{Re}[i^j t' \Theta(\mu_{2\lambda})(t)] - i \operatorname{Re}(i^{j-1}) \Theta(\tau' \mu_{2\lambda})(t) \} \\ &+ 2D_{\lambda+n-2}^{1212}(t) \{ \operatorname{Re}[i^{j+1} t' \Theta(\mu_{2\lambda-1})(t)] - i \operatorname{Re}(i^j) \Theta(\tau' \mu_{2\lambda-1})(t) - \operatorname{Re}[i^j t' K_{0\lambda}(\mu_0)(t)] \}, \\ n, j &= 1, 2, \quad K_3 \mu(t) = K_{03}(\mu)(t) - D_0^{1313}(t) \operatorname{Re}[t' \Theta(\mu_5)(t)]; \\ g_c^2(z) &= D_0^{1313}(c_4 + ic_3)/2, \quad g_c^3(z) = -c_4 D_{0\alpha^1}^{1313} - c_3 D_{0\alpha^2}^{1313}, \\ g_c^6(t) &= D_0^{1313}(t)(c_4 d\alpha^2/ds - c_3 d\alpha^1/ds), \quad g_c^1(z) = g_c^{3+j}(t) \equiv 0, \quad j = 1, 2, 4, 5; \\ a_{3(k-1)+j}{}_{2\lambda}(t) &= (-1)^j d_{k\lambda}(t) \operatorname{Re}(i^j)/2, \quad b_{3(k-1)+j}{}_{2\lambda}(t) = (-1)^j d_{k\lambda}(t) \operatorname{Re}(i^{j-1})/(2\pi), \\ a_{3(k-1)+j}{}_{2\lambda-1}(t) &= -D_{\lambda+k-2}^{1212}(t) \operatorname{Re}(i^{j-1}), \quad b_{3(k-1)+j}{}_{2\lambda-1}(t) = D_{\lambda+k-2}^{1212}(t) \operatorname{Re}(i^j)/\pi, \\ k, j, \lambda &= 1, 2, \quad a_{35}(t) = -D_0^{1313}(t)/2; \end{aligned} \quad (4.8)$$

остальные  $a_{jk}, b_{jk}$  равны нулю; здесь  $h_2^j(\mu)(z) \equiv h_2^j(\Phi(\mu))(z)$ ,  $K_{0j}(\mu_0)(t) \equiv K_{0j}(\Phi_0(\mu_0))(t)$ ,  $j = 1, 2$ ;  $K_{03}(\mu)(t) \equiv K_{03}(\Phi(\mu))(t)$ ,  $\Phi(\mu) = (\Phi_1(\mu_2), \Phi_2(\mu_4), \Psi_1(\mu_1), \Psi_2(\mu_3), \Psi_3(\mu_5))$ ,  $\mu_0 = (\mu_2, \mu_4)$ .

**Лемма 4.1.** Пусть выполнены условия (a), (b), (c), (d). Тогда:

- 1)  $h_1^j(\rho)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) — линейные вполне непрерывные операторы в  $L_p(\Omega)$ ;
- 2)  $h_2^j(\mu)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) — линейные вполне непрерывные операторы из  $C_\nu(\Gamma) \forall \nu \in (0, 1)$  в  $L_p(\Omega)$ ;
- 3)  $K_j \mu$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) — линейные вполне непрерывные операторы из  $C_\nu(\Gamma) \forall \nu \in (0, 1)$  в  $C_\gamma(\Gamma) \forall \gamma < \beta/2$ ;

4)  $H_j \rho$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) — линейные вполне непрерывные операторы из  $L_p(\Omega)$  в  $C_{\alpha'}(\Gamma)$   $\forall \alpha' < \alpha$  и ограниченные операторы из  $L_p(\Omega)$  в  $C_\alpha(\Gamma)$ ;

5) имеют место включения  $f_c^j(a)(z), f_\chi^j(a)(z), F^j(z), g_c^j(z) \in L_p(\Omega)$  ( $j = \overline{1, 3}$ );  $\varphi_{cj}(a)(t), \varphi_{\chi j}(a)(t) \in C_\alpha(\Gamma)$ ,  $F^{3+j}(t), g_c^6(t), a_{jk}(t), b_{jk}(t) \in C_\beta(\Gamma)$ ,  $j, k = \overline{1, 5}$ .

*Доказательство.* Известно [14, с. 26-27], что интеграл типа Коши  $\theta(f)$  в (4.5) представляет собой ограниченный оператор из  $C_\alpha(\Gamma)$  в  $C_\alpha(\overline{\Omega})$ , а его производная  $\theta'(f)$  — ограниченный оператор из  $C_\alpha(\Gamma)$  в  $L_q(\Omega)$ ,  $1 < q < 2/(1 - \alpha)$ . Кроме того, нетрудно показать, что  $\theta(f)$  — вполне непрерывный оператор из  $C_\alpha(\Gamma)$  в  $L_p(\Omega) \forall p > 1$  и в  $C_{\alpha'}(\overline{\Omega}) \forall \alpha' < \alpha$ . Учитывая это, а также свойства операторов  $T, S$ , определенных в (3.7), (3.8), используя представления для производных первого порядка обобщенных перемещений в (3.13) и выражения для операторов  $h^j(a)$  в (3.3), получаем, что первые два утверждения леммы справедливы.

Так как  $\psi(\tau, t) \in C_\beta(\Gamma) \times C_\beta(\Gamma)$  [15, с. 28–32],  $d_{k\lambda}(t) \in C_\beta(\Gamma)$ ,  $d_j^k(z), D_0^{1313}(z) \in C_\beta(\overline{\Omega})$ , то принимая во внимание следствие 4.3 из [16, с. 124], легко убеждаемся в том, что первые два слагаемых правой части представления для оператора  $K_{0j}(\mu_0)$  в (4.2) суть вполне непрерывные операторы из  $C_\nu(\Gamma) \forall \nu \in (0, 1)$  в  $C_\gamma(\Gamma) \forall \gamma < \beta$ . Также нетрудно показать, что третье и четвертое слагаемые этого представления в (4.2) суть вполне непрерывные операторы из  $C_\nu(\Gamma) \forall \nu \in (0, 1)$  в  $C_\gamma(\Gamma) \forall \gamma < \beta$ . Тогда получаем, что  $K_{0j}(\mu_0)$  ( $j = 1, 2$ ) — линейные вполне непрерывные операторы из  $C_\nu(\Gamma) \forall \nu \in (0, 1)$  в  $C_\gamma(\Gamma) \forall \gamma < \beta$ . Аналогично из представления оператора  $K_{03}(\mu)$  в (4.4) следует, что  $K_{03}(\mu)$  — линейный вполне непрерывный оператор из  $C_\nu(\Gamma)$  в  $C_\beta(\Gamma)$  для всех  $\nu \in (0, 1)$ .

Далее, первые два слагаемых в правой части формулы для оператора  $K_{3(n-1)+j}\mu$  в (4.8) преобразуем к виду

$$\frac{(-i)^j}{2} d_{n\lambda}(t) \left\{ \frac{(-1)^j - 1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{\mu_{2\lambda}(\tau) \tau' - t'}{\tau' \tau - t} d\tau + \frac{(-1)^j}{\pi} \int_{\Gamma} \frac{\mu_{2\lambda}(\tau)}{\tau'} \operatorname{Im} \left( \frac{t'}{\tau - t} \right) d\tau \right\}.$$

Следовательно, с учетом включений  $\tau', d_{n\lambda} \in C_\beta(\Gamma)$  и равенства

$$\operatorname{Im}[t'/(\tau - t)] = k_*(\tau, t)/|\tau - t|^{1-\beta/2},$$

где  $k_*(\tau, t) \in C_{\beta/2}(\Gamma) \times C_{\beta/2}(\Gamma)$  [15, с. 31–32, 55–56], а также следствий 4.4, 4.5 из [16, с. 125] получаем, что первые два слагаемых в выражении для оператора  $K_{3(n-1)+j}\mu$  в (4.8) определяют линейный вполне непрерывный оператор из  $C_\nu(\Gamma)$  в  $C_\gamma(\Gamma)$  для любых  $\nu \in (0, 1)$  и  $\gamma < \beta/2$ . Аналогично показываем, что третье и четвертое слагаемые в выражении для оператора  $K_{3(n-1)+j}\mu$  в (4.8) обладают этим же свойством. Тогда из представлений операторов  $K_j\mu$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) в (4.8) вытекает справедливость третьего утверждения леммы. Справедливость четвертого ее утверждения следует из представлений операторов  $H_j\rho$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) в (4.4) с учетом свойств операторов  $T, S$ , интеграла типа Коши и соотношений

$$S(T_\lambda T \rho_0)^+(t) = T \left( \frac{\partial}{\partial \zeta} T_\lambda T \rho_0 \right) (t) - \frac{1}{2} (\bar{t}')^2 T_\lambda T \rho_0(t) - \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{T_\lambda T \rho_0(\tau)}{\tau - t} d\bar{\tau}, \quad \lambda = 1, 2,$$

которые получаются с использованием формул (8.20) из [14, с. 58] и Сохоцкого. Справедливость пятого утверждения леммы непосредственно вытекает из формул (3.3), (3.5), (4.8). Лемма доказана.  $\square$

Исследуем разрешимость системы уравнений (4.7) в пространстве  $L_p(\Omega) \times C_{\alpha'}(\Gamma)$ ,  $\alpha' < \alpha$ . Заметим, что любое решение  $(\rho, \mu) \in L_p(\Omega) \times C_{\alpha'}(\Gamma)$  системы (4.7) в силу леммы 4.1 принадлежит пространству  $L_p(\Omega) \times C_\alpha(\Gamma)$ . Используя выражения для  $a_{jk}(t), b_{jk}(t)$  из (4.8), вычисляем определитель

$$\det[A(t) - \pi i B(t)] = D_0^{1313} \delta_1 (a_1^2 - a_0 a_2) / (32 \delta_0), \quad a_n = D_n^{1111} + D_n^{1122}, \quad n = 0, 1, 2,$$



где  $\delta_0, \delta_1$  определены в (3.11), а  $A = (a_{jk}), B = (b_{jk})$  — квадратные матрицы пятого порядка. Итак,  $\det[A(t) - \pi i B(t)] \neq 0$  на  $\Gamma$  и для индекса системы (4.7) получаем

$$\chi = \frac{1}{2\pi} \left[ \arg \frac{\det(A - \pi i B)}{\det(A + \pi i B)} \right]_{\Gamma} = 0$$

(здесь символ  $[\arg \varphi]_{\Gamma}$  означает приращение аргумента функции  $\varphi$  при обходе кривой  $\Gamma$  один раз в положительном направлении). Следовательно, к системе (4.7) применима альтернатива Фредгольма. Пусть  $(\rho, \mu) \in L_p(\Omega) \times C_{\alpha'}(\Gamma)$  — решение системы (4.7) при нулевой правой части. Этому решению по формулам (4.5), (4.6) с постоянными  $c_j = 0$  ( $j = \overline{1, 6}$ ) соответствуют голоморфные функции  $\Phi_k(z), \Psi_j(z)$ , которые в свою очередь по формулам (3.10), (3.12) определяют функции  $w_j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $\psi_k$  ( $k = 1, 2$ ). Эти функции, как нетрудно видеть, удовлетворяют однородной системе линейных уравнений (3.2) ( $f_c^j + f_{\chi}^j - F^j \equiv 0$ ,  $j = \overline{1, 3}$ ) и однородным линейным граничным условиям (3.4) ( $\varphi_{c_j} + \varphi_{\chi_j} - F^{3+j} \equiv 0$ ,  $j = \overline{1, 5}$ ). Действительную и мнимую части первого уравнения однородной системы (3.2) умножим соответственно на  $w_1$  и  $w_2$ , второго уравнения — соответственно на  $\psi_1$  и  $\psi_2$ , а третье уравнение — на  $w_3$ . После этого проинтегрируем по области  $\Omega$  и сложим получившиеся равенства. С учётом однородных граничных условий (3.4) получаем, что  $w_j$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $\psi_k$  ( $k = 1, 2$ ) удовлетворяют системе  $\nu_{j1\alpha^1} = 0$ ,  $\nu_{j2\alpha^2} = 0$ ,  $\nu_{j1\alpha^2} + \nu_{j2\alpha^1} = 0$ ,  $w_{3\alpha^j} + \psi_j = 0$ ,  $j = 1, 2$ , решение которой имеет вид

$$w_1 = -c_0\alpha^2 + c_1, \quad w_2 = c_0\alpha^1 + c_2, \quad w_3 = -c_4\alpha^1 - c_5\alpha^2 + c_6, \quad \psi_1 = c_4, \quad \psi_2 = c_5, \quad (4.9)$$

где  $c_j$  — произвольные действительные постоянные.

Так как  $\Psi_j(0) = 0$  ( $j = \overline{1, 3}$ ),  $w_3(0) = 0$ , то из (4.9) будем иметь:  $w_1 = -c_0\alpha^2 + c_1$ ,  $w_2 = c_0\alpha^1 + c_2$ ,  $w_3 = \psi_1 = \psi_2 \equiv 0$ . Тогда  $\nu_j(z) = 2ic_0 D_{j-1}^{1212}$ ,  $j = 1, 2$  и из уравнений (3.6) следуют равенства

$$\rho^j(z) = 2ic_0 D_{j-1}^{1212}, \quad j = 1, 2, \quad \rho^3(z) \equiv 0, \quad z \in \Omega. \quad (4.10)$$

Используя формулы (3.7), (3.10), (3.12) и представление для  $\nu_j^0$  в (3.13), находим  $\Phi_k(z)$  ( $k = 1, 2$ ),  $\Psi'_j(z)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) и подставляя их в (4.5), получаем

$$\begin{aligned} \mu_1(t)/t' - c_0(\bar{t}')^2 &= F_1^-(t), \quad \mu_{2j}(t)/t' - 2ic_0 D_{j-1}^{1212}(t) = F_{2j}^-(t), \quad j = 1, 2, \\ \mu_{2j-1}(t)/t' &= F_{2j-1}^-(t), \quad j = 2, 3, \end{aligned}$$

где  $F_j^-(t)$  — граничные значения функции  $F_j^-(z)$ , голоморфной во внешности  $\Omega$  и исчезающей на бесконечности. Следовательно, для функции  $F_j^-(z)$  во внешности области  $\Omega$  приходим к задаче Римана-Гильберта с краевым условием  $Re[it' F_j^-(t)] = f_j^-(t)$ ,  $j = \overline{1, 5}$ , где  $f_1^-(t) = c_0 Re(it')$ ,  $f_{2j}^-(t) = 2c_0 D_{j-1}^{1212}(t) Ret'$ ,  $j = 1, 2$ ,  $f_{2j-1}^-(t) = 0$ ,  $j = 2, 3$ . Используя решение этой задачи [17, с. 253], для функций  $\mu_j(t)$  получаем представления

$$\mu_j(t) = c_0 \mu_j^0(t) + \beta_{0j} \mu_j^1(t), \quad j = 1, 2, 4, \quad \mu_j(t) = \beta_{0j} \mu_j^1(t), \quad j = 3, 5, \quad (4.11)$$

где  $\mu_j^k(t)$  — известные действительные функции, принадлежащие пространству  $C_{\alpha}(\Gamma)$ ;  $c_0, \beta_{0j}$  — произвольные действительные постоянные.

Решения (4.10), (4.11) показывают, что однородная система уравнений (4.7) имеет шесть линейно независимых решений. Тогда союзная с ней система уравнений также будет иметь шесть линейно независимых решений. Для вывода союзной системы действительные и мнимые части левых частей уравнений в (4.1) умножим соответственно на действительные функции  $v_1, v_2, v_3, v_4, v_5 \in L_q(\Omega)$ ,  $1/p + 1/q = 1$  и проинтегрируем по области  $\Omega$ , а левые части уравнений в (4.3) умножим на действительные функции  $\nu_1, \nu_2, \nu_3, \nu_4, \nu_5 \in C_{\alpha}(\Gamma)$ , проинтегрируем по кривой  $\Gamma$ . После этого их сложим и приравняем нулю. Заменяя голоморфные функции  $\Phi_j(z), \Psi_k(z), \Psi'_k(z)$  их выражениями из (4.5), (4.6) с постоянными,

равными нулю, переставляя порядок интегрирования в полученных повторных интегралах, при помощи традиционных рассуждений после несложных, но достаточно громоздких преобразований приходим к искомой союзной системе уравнений

$$\begin{aligned} \overline{v^j(z)} - T_{3+j}v(z) + 2\Theta(\tau'\overline{\nu^j})(z) &= 0, \quad j = 1, 2, \quad ReT_3v(z) = 0, \quad z \in \Omega, \\ Re\{i[T_{3+j}v(t) - 2\Theta^-(\tau'\overline{\nu^j})(t)]\} &= 0, \quad j = 1, 2, \quad Re[Tg(v)(t) + \Theta^-(\tau'D_0^{1313}\nu_3)(t)] = 0, \\ Re\{T[D_{\lambda+j-2\bar{c}}^{1212}v^\lambda](t) - 2\Theta^-(\tau'D_{\lambda+j-2}^{1212}\nu^\lambda)(t) & \\ + (j-1)[iT^0g(v)(t) - T_\Gamma^0(D_0^{1313}\tau'\nu_3)(t)]\} &= 0, \quad t \in \Gamma, \quad j = 1, 2; \\ v^j = v_{3j-2} + iv_{3j-1}, \quad \nu^j = \nu_{3j-2} + i\nu_{3j-1}, \quad j = 1, 2, \quad v^3 = v_3, \quad \nu^3 = \nu_3. \end{aligned} \quad (4.12)$$

В уравнениях (4.12) приняты обозначения:

$$\begin{aligned} T_3v(z) &= -2Tg(v)(z) + 2D_0^{1313}(z)v_3(z) - 2\Theta(\tau'D_0^{1313}\nu_3)(z), \\ T_{3+j}v(z) &= 2Td_{j+2\lambda-2}[S_\lambda v](z) + Td_{2+j}[T_3v](z), \quad v = (v_1, v_2, v_3, v_4, v_5), \\ S_jv(z) &= S[D_{j+\lambda-2\bar{c}}^{1212}v^\lambda](z) - D_{j+\lambda-2z}^{1212}v^\lambda(z) - 2\Theta^-(\tau'D_{j+\lambda-2}^{1212}\nu^\lambda)(z), \quad j = 1, 2, \\ g(v)(z) &= D_{0z}^{1313}(z)v_3(z) - D_0^{1313}(z)v^2(z)/4, \\ T^0f(z) &= -\frac{1}{\pi i} \iint_{\Omega} f(\zeta) \ln\left(1 - \frac{\zeta}{z}\right) d\xi d\eta, \\ T_\Gamma^0f(z) &= -\frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(\tau) \ln\left(1 - \frac{\tau}{z}\right) d\sigma, \quad \Theta^-(f)(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(\tau)d\tau}{\tau'(\tau-z)^2}; \end{aligned} \quad (4.13)$$

$\Theta^-(f)(t)$  — граничные значения функции  $\Theta(f)(z)$  при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  извне  $\Omega$ ; операторы  $Tf$ ,  $Sf$ ,  $d_j[f]$ ,  $\Theta(f)$  определены в (3.7), (3.8), (3.11), (4.5) соответственно.

Система (4.12), как отмечено выше, имеет шесть линейно независимых решений. Получим их явные выражения. Далее в (4.12) под  $v \in L_q(\Omega)$ ,  $1/p + 1/q = 1$ ,  $\nu \in C_\alpha(\Gamma)$  будем подразумевать некоторое её решение.

Заметим, что операторы  $T$ ,  $T^0$ ,  $T_\Gamma^0$ , введенные в (3.7), (4.13), определяют функции  $Tf(z)$ ,  $T^0f(z)$ ,  $T_\Gamma^0f(z)$ ,  $f(z)$ , которые голоморфны во внешности области  $\Omega$  и обращаются в нуль на бесконечности. Этими же свойствами обладает и функция  $\theta(f)(z)$ . Поэтому последние пять равенств на кривой  $\Gamma$  в (4.12) представляют собой краевые условия задачи Римана-Гильберта с нулевым индексом для функций, голоморфных вне  $\Omega$  и исчезающих на бесконечности. Такая задача, как известно, имеет только нулевое решение. Следовательно, эти пять равенств на кривой  $\Gamma$  преобразуются к виду

$$\begin{aligned} T_{3+j}v(z) - 2\Theta(\tau'\overline{\nu^j})(z) &= 0, \quad j = 1, 2, \quad Tg(v)(z) + \Theta(\tau'D_0^{1313}\nu_3)(z) = 0, \\ T[D_{\lambda+j-2\bar{c}}^{1212}v^\lambda](z) - 2\Theta(\tau'D_{\lambda+j-2}^{1212}\nu^\lambda)(z) &+ (j-1)[iT^0g(v)(z) - T_\Gamma^0(D_0^{1313}\tau'\nu_3)(z)] = 0, \\ j = 1, 2, \quad z \in \Omega_1 \equiv \mathbb{C} \setminus \overline{\Omega}, \end{aligned} \quad (4.14)$$

$\mathbb{C}$  — комплексная плоскость.

Из первых трех равенств в (4.12) следует, что функции  $v_j$  ( $j = \overline{1, 5}$ ) принадлежат пространству  $W_{q_1}^{(1)}(\Omega) \cap C_\alpha(\overline{\Omega})$ ,  $1 < q_1 < 2/(1-\alpha)$ . В них перейдем к пределу при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  изнутри области  $\Omega$ , а в первых трех равенствах в (4.14) — извне области  $\Omega$  и последние прибавим к первым трем соответственно. Принимая во внимание непрерывность функций вида  $Tf(z)$  при  $f \in L_p(\Omega)$  на  $\mathbb{C}$  и используя формулы Сохоцкого, получаем

$$v^j(t) = -2\nu^j(t), \quad j = 1, 2, \quad v_3(t) = \nu_3(t), \quad t \in \Gamma. \quad (4.15)$$

Продифференцируем первые два равенства в (4.12) по  $\bar{z}$ . С учетом (3.8) получим равенства

$$\overline{v^j} = 2d_{j+2\lambda-2}[S_\lambda v](z) + d_{2+j}[T_3 v](z), \quad j = 1, 2, \quad z \in \Omega,$$

откуда, рассматривая их как систему относительно  $X_1 = 2S_1 v$ ,  $X_2 = 2S_2 v + T_3 v$  и решая ее, будем иметь:

$$X_j = (D_{j+\lambda-2}^{1111} - D_{j+\lambda-2}^{1212})\overline{v_z^\lambda} + (D_{j+\lambda-2}^{1111} + D_{j+\lambda-2}^{1212})v_z^\lambda, \quad j = 1, 2, \quad z \in \Omega. \quad (4.16)$$

Пусть дополнительно выполнены условия

$$D_j^{1212}(j = 0, 1, 2), \quad D_0^{1313} \in W_p^{(2)}(\Omega). \quad (4.17)$$

Используя соотношения для функций  $T_3 v(z)$ ,  $S_j v(z)$  ( $j = 1, 2$ ) в (4.13), находим  $X_{j\bar{z}}$  ( $j = 1, 2$ ), которые, как нетрудно видеть, принадлежат пространству  $L_{q_1}(\Omega)$ ,  $1 < q_1 < 2/(1 - \alpha)$ . Теперь эти выражения  $X_{j\bar{z}}$  ( $j = 1, 2$ ) подставим в левые части соотношений, полученных дифференцированием по  $\bar{z}$  равенств (4.16). Третье равенство в (4.12) дифференцируем по  $z$  и  $\bar{z}$ . При помощи несложных преобразований полученных соотношений убеждаемся в том, что вектор-функция  $\tilde{v} = (v_1, v_2, 2v_3, v_4, v_5)$  является решением системы линейных уравнений (3.2) при нулевой правой части.

Далее, от решения  $(v, \nu)$  союзной системы уравнений (4.12) потребуем, чтобы  $\nu(t) \in C_\alpha^1(\Gamma)$ . Тогда, как нетрудно видеть,  $v(z) \in C_\alpha^1(\bar{\Omega})$ . Теперь в равенствах (4.16) переходим к пределу при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  изнутри области  $\Omega$ , при этом левую часть  $X_j^+(t)$  заменим выражением, полученным с использованием представлений  $(S_j v)(z)$ ,  $T_3 v(z)$  в (4.13). Затем из них вычитаем соответственно равенства, которые получаются дифференцированием по  $z$  последних двух соотношений в (4.14) с последующим переходом в них к пределу при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  извне  $\Omega$ . Далее, третьи равенства в (4.12) и (4.14) продифференцируем по  $z$ , в получившихся равенствах перейдем к пределу при  $z \rightarrow t \in \Gamma$  соответственно изнутри и извне области  $\Omega$  и затем вычтем их друг из друга. При помощи полученных таким образом равенств на кривой  $\Gamma$ , используя соотношения (4.15), формулы

$$(Sf)^+(t) - (Sf)^-(t) = -f(t) \cdot (\bar{t}')^2, \quad \theta'^+(\tau'f)(t) - \theta'^-(\tau'f)(t) = f_t + f_{\bar{t}} \cdot (\bar{t}')^2, \quad t \in \Gamma,$$

в которых операторы  $Sf$ ,  $\Theta'(f)$  определены в (3.8), (4.13), и считая  $t = 0 \in \Gamma$ , что не ограничивает общности наших рассуждений, после несложных преобразований приходим к тому, что функции  $v_1, v_2, 2v_3, v_4, v_5$  удовлетворяют также и однородным линейным граничным условиям в (3.4). Таким образом, вектор  $\tilde{v} = (v_1, v_2, 2v_3, v_4, v_5)$  является решением однородной системы линейных уравнений в (3.2), удовлетворяющим однородным линейным граничным условиям в (3.4). Следовательно, в соответствии с (4.9) для компонент вектора  $\tilde{v}$  получим следующие представления:

$$v_1 = -c_0 \alpha^2 + c_1, \quad v_2 = c_0 \alpha^1 + c_2, \quad v_3 = (-c_4 \alpha^1 - c_5 \alpha^2 + c_6)/2, \quad v_4 = c_4, \quad v_5 = c_5,$$

где  $c_j$  — произвольные действительные постоянные.

Функции  $v_j(t)$  и  $v_k$  связаны друг с другом формулами (4.15). Следовательно, решение  $(v, \nu)^T$ ,  $v = (v_1, v_2, v_3, v_4, v_5)$ ,  $\nu = (\nu_1, \nu_2, \nu_3, \nu_4, \nu_5)$  союзной системы (4.12) можно представить в виде  $(v, \nu)^T = c_0 \gamma_1 + c_1 \gamma_2 + c_2 \gamma_3 + c_4 \gamma_4 + c_5 \gamma_5 + c_6 \gamma_6$ , где  $\gamma_k = (\gamma_{k1}, \gamma_{k2}, \dots, \gamma_{k10})$  ( $k = \overline{1, 6}$ ) — линейно независимые решения системы (4.12). Тогда для разрешимости системы (4.7) необходимо и достаточно, чтобы выполнялись условия

$$\iint_{\Omega} \{ \operatorname{Re} [(f_c^1 + f_\chi^1 + g_c^1 - F^1)(z)(\gamma_{k1} - i\gamma_{k2})(z) + (f_c^2 + f_\chi^2 + g_c^2 - F^2)(z)(\gamma_{k4} - i\gamma_{k5})(z)] + (f_c^3 + f_\chi^3 + g_c^3 - F^3)(z)\gamma_{k3}(z) \} d\alpha^1 d\alpha^2$$

$$+ \sum_{j=1}^5 \int_{\Gamma} (\varphi_{c_j} + \varphi_{\chi_j} + g_c^{3+j} - F^{3+j})(t) \gamma_{k,5+j}(t) ds = 0, \quad k = \overline{1,6},$$

которые после несложных преобразований принимают вид

$$\begin{aligned} & \iint_{\Omega} R^j d\alpha^1 d\alpha^2 + \int_{\Gamma} P^j ds - \iint_{\Omega} B_{j\lambda} [T^{\lambda 3}(\gamma) + T^{\lambda \mu}(\gamma) \omega_{\mu}] d\alpha^1 d\alpha^2 = 0, \quad j = 1, 2, \\ & \iint_{\Omega} (R^1 \alpha^2 - R^2 \alpha^1) d\alpha^1 d\alpha^2 + \int_{\Gamma} (P^1 \alpha^2 - P^2 \alpha^1) ds \\ & \quad + \iint_{\Omega} (\alpha^1 B_{2\lambda} - \alpha^2 B_{1\lambda}) [T^{\lambda \mu}(\gamma) \omega_{\mu} + T^{\lambda 3}(\gamma)] d\alpha^1 d\alpha^2 = 0, \\ & \iint_{\Omega} (\alpha^j R^3 - L^j) d\alpha^1 d\alpha^2 + \int_{\Gamma} (\alpha^j P^3 - N^j) ds + \iint_{\Omega} \alpha^j B_{\lambda \mu} T^{\lambda \mu}(\gamma) d\alpha^1 d\alpha^2 \\ & \quad - \iint_{\Omega} T^{j\mu}(\gamma) \omega_{\mu} d\alpha^1 d\alpha^2 = 0, \quad j = 1, 2, \\ & \iint_{\Omega} R^3 d\alpha^1 d\alpha^2 + \int_{\Gamma} P^3 ds + \iint_{\Omega} B_{\lambda \mu} T^{\lambda \mu}(\gamma) d\alpha^1 d\alpha^2 = 0, \end{aligned} \tag{4.18}$$

где  $R^j$ ,  $P^j$  ( $j = \overline{1,3}$ ),  $L^k$ ,  $N^k$  ( $k = 1, 2$ ) — компоненты внешних сил,  $\gamma$  — произвольно фиксированный вектор деформации,  $\omega_{\mu}$  — произвольно фиксированная функция.

При выполнении условий (4.18) общее решение системы (4.7) можно представить в виде

$$\begin{aligned} (\rho, \mu) &= (\rho_c, \mu_c)(a) + (\rho_{\chi}, \mu_{\chi})(a) + (\rho_*, \mu_*) + (\rho_F, \mu_F), \quad (\rho_c, \mu_c)(a) = \mathfrak{R}f_c(a), \\ (\rho_{\chi}, \mu_{\chi})(a) &= \mathfrak{R}f_{\chi}(a), \quad (\rho_*, \mu_*) = \mathfrak{R}g_c + (\tilde{\rho}, \tilde{\mu}), \quad (\rho_F, \mu_F) = -\mathfrak{R}F, \end{aligned} \tag{4.19}$$

где

$$\begin{aligned} f_c(a) &= (f_c^1, f_c^2, f_c^3, \varphi_{c1}, \dots, \varphi_{c5}), \quad f_{\chi}(a) = (f_{\chi}^1, f_{\chi}^2, f_{\chi}^3, \varphi_{\chi 1}, \dots, \varphi_{\chi 5}), \quad g_c = (g_c^1, \dots, g_c^8), \\ F &= (F^1, \dots, F^8); \quad \mathfrak{R} = (\mathfrak{R}_1, \dots, \mathfrak{R}_8); \end{aligned}$$

$\mathfrak{R}_j$  ( $j = \overline{1,3}$ ) и  $\mathfrak{R}_k$  ( $k = \overline{4,8}$ ) — линейные ограниченные операторы из  $L_p(\Omega) \times C_{\alpha}(\Gamma)$  в  $L_p(\Omega)$  и в  $C_{\alpha}(\Gamma)$  соответственно; функции  $\tilde{\rho} = (\tilde{\rho}_1, \tilde{\rho}_2, \tilde{\rho}_3)$ ,  $\tilde{\mu} = (\tilde{\mu}_1, \dots, \tilde{\mu}_5)$  определены формулами (4.10), (4.11), а  $f_c^j$ ,  $f_{\chi}^j$ ,  $\varphi_{ck}$ ,  $\varphi_{\chi k}$ ,  $g_c^n$ ,  $F^n$  — формулами в (3.3), (3.5), (4.8).

Если выражение для вектор-функции  $\mu(t)$  из (4.19) подставить в соотношения (4.5), (4.6), то для голоморфной вектор-функции  $\Phi(z) = (\Phi_0, \Psi)$ ,  $\Phi_0 = (\Phi_1, \Phi_2)$ ,  $\Psi = (\Psi_1, \Psi_2, \Psi_3)$  получим представление

$$\Phi(z) = \Phi_c(a)(z) + \Phi_{\chi}(a)(z) + \Phi_*(z) + \Phi_F(z), \quad z \in \Omega, \tag{4.20}$$

где

$$\begin{aligned} \Phi_c(a)(z) &= \Phi(\mu_c(a))(z), \quad \Phi_{\chi}(a)(z) = \Phi(\mu_{\chi}(a))(z), \quad \Phi_F(z) = \Phi(\mu_F)(z), \\ \Phi_*(z) &= \Phi(\mathfrak{R}g_c)(z) + \tilde{\Phi}(z), \quad \tilde{\Phi}(z) = (c_0 \beta_0(z), c_0 \beta_1(z), c_0 \gamma_0(z) + c_1 + i c_2, 0, 0), \\ \beta_j(z) &= 2i \Theta(t' D_j^{1212})(z), \quad j = 0, 1, \quad \gamma_0(z) = \Theta(t' \bar{t})(z); \end{aligned}$$

функция  $\Theta(f)(z)$  определена в (4.5),  $c_j$  — произвольные действительные постоянные.

Теперь выражения  $\rho(z)$  из (4.19) и голоморфных функций из (4.20) подставим в (3.10), (3.12). Тогда задача (1), (2) сведется к системе нелинейных уравнений относительно

вектор-функции  $a = (w_1, w_2, w_3, \psi_1, \psi_2)$ , которую представим в виде

$$\begin{aligned} v_j^0(z) &= v_{jc}^0(a) + v_{j\chi}^0(a) + v_{j*}^0(z) + v_{jF}^0(z), \quad j = 1, 2, \\ w_3(z) &= w_{3c}(a) + w_{3\chi}(a) + w_{3*}(z) + w_{3F}(z), \quad z \in \Omega, \end{aligned} \quad (4.21)$$

где  $v_{jc}^0(a) = v_j^0(\Psi_{jc}(a); v_{jc}(a))$ ,  $v_c(a) = (v_{1c}, v_{2c})$ ,  $v_{jc}(a) = v_j(\Phi_{jc}(a); \rho_c^j(a))$ ,  $j = 1, 2$ ,  $w_{3c}(a) = w_3(\Psi_{3c}(a); \rho_c^3(a))$ ; остальные слагаемые в (4.21) определяются аналогично; операторы  $v_j(\Phi_j; \rho^j)$ ,  $v_j^0(\Psi_j; v_j)$  и  $w_3(\Psi_3; \rho^3)$  определены в (3.7), (3.10), (3.12) соответственно.

Отметим, что функции  $v_{j*}^0(z)$ ,  $w_{3*}(z)$  и  $v_{jF}^0(z)$ ,  $w_{3F}(z)$  зависят соответственно от произвольных постоянных и внешних сил, действующих на оболочку. При этом, как нетрудно заметить, для функций  $v_{1*}^0(z) = w_{2*} + iw_{1*}$ ,  $v_{2*}^0(z) = \psi_{2*} + i\psi_{1*}$ ,  $w_{3*}(z)$  имеют место представления (4.9).

Исследуем разрешимость системы (4.21) в пространстве  $W_p^{(2)}(\Omega)$ .

**Лемма 4.2.** Пусть выполнены условия (a), (b), (c), (d). Тогда

- 1)  $v_{jc}^0(a)$  ( $j = 1, 2$ ),  $w_{3c}(a)$  — линейные вполне непрерывные операторы в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ ;
- 2)  $v_{j\chi}^0(a)$  ( $j = 1, 2$ ),  $w_{3\chi}(a)$  — нелинейные ограниченные операторы в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ , причем для любых  $a^j = (w_1^j, w_2^j, w_3^j, \psi_1^j, \psi_2^j) \in W_p^{(2)}(\Omega)$  ( $j = 1, 2$ ) справедливы оценки

$$\begin{aligned} \|v_{j\chi}^0(a^1) - v_{j\chi}^0(a^2)\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}, \|w_{3\chi}(a^1) - w_{3\chi}(a^2)\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} &\leq c \left( \|a^1\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} + \|a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} \right. \\ &\quad \left. + \|w^1\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 \right) \|a^1 - a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}, \end{aligned} \quad (4.22)$$

где  $\|w^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 = \|w_1^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w_2^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w_3^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2$ ,  $j = 1, 2$ ,  $c$  — известная положительная постоянная, зависящая от физико-геометрических характеристик оболочки;

- 3)  $v_{j*}^0(z)$ ,  $v_{jF}^0(z) \in W_p^{(2)}(\Omega)$ ,  $j = 1, 2$ .

*Доказательство.* Из представлений для  $f_c^j(a)$ ,  $f_\chi^j(a)$  в (3.3),  $\varphi_{cj}(a)$ ,  $\varphi_{\chi j}(a)$  в (3.5) следует, что  $f_c^j(a)$  и  $\varphi_{cj}(a)$  — линейные вполне непрерывные, а  $f_\chi^j(a)$  и  $\varphi_{\chi j}(a)$  — нелинейные ограниченные операторы из  $W_p^{(2)}(\Omega)$  в  $L_p(\Omega)$  и в  $C_\alpha(\Gamma)$  соответственно; для  $f_\chi^3(a)$ ,  $\varphi_{\chi 3}(a)$  справедливы оценки вида (4.22), а для  $f_\chi^j(a)$ ,  $\varphi_{\chi j}(a)$  ( $j = 1, 2$ ) — оценки вида

$$\begin{aligned} \|f_\chi^j(a^1) - f_\chi^j(a^2)\|_{L_p(\Omega)}, \|\varphi_{\chi j}(a^1) - \varphi_{\chi j}(a^2)\|_{C_\alpha(\Gamma)} &\leq c \left( \|w^1\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} \right. \\ &\quad \left. + \|w^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} \right) \|a^1 - a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}, \quad j = 1, 2. \end{aligned} \quad (4.23)$$

Тогда из (4.19) с учетом ограниченности операторов  $\mathfrak{R}_j$  получим, что  $\rho_c^j(a)$  и  $\mu_{kc}(a)$  — линейные вполне непрерывные, а  $\rho_\chi^j(a)$  и  $\mu_{k\chi}(a)$  — нелинейные ограниченные операторы из  $W_p^{(2)}(\Omega)$  в  $L_p(\Omega)$  и в  $C_\alpha(\Gamma)$  соответственно и для  $\rho_\chi^j(a)$ ,  $\mu_{k\chi}(a)$  справедливы оценки (4.22). Следовательно, с учетом свойств интеграла типа Коши из (4.20) будем иметь, что:  $\Phi_{kc}(a)$ ,  $\Psi'_{jc}(a)$  — линейные вполне непрерывные,  $\Phi_{k\chi}(a)$ ,  $\Psi'_{j\chi}(a)$  — нелинейные ограниченные операторы из  $W_p^{(2)}(\Omega)$  в  $C_\alpha(\bar{\Omega})$ , причем для нелинейных операторов  $\Phi_{k\chi}(a)$ ,  $\Psi'_{j\chi}(a)$  справедливы оценки (4.22).

Исследуем свойства операторов

$$\Phi'_{kc}(a) = \Theta'(\mu_{2kc}(a)), \quad k = 1, 2, \quad \Psi''_{jc}(a) = i^{(j-1)(j-2)/2} \Theta'(\mu_{2j-1c}(a)), \quad j = \bar{1}, \bar{3}, \quad (4.24)$$

где оператор  $\Theta'(f)$  определен в (4.13).

Заметим, что функции  $\rho_c^j(a)(z)$ ,  $\mu_{kc}(a)(t)$ , определенные в (4.19), являются решениями системы (4.7) с правой частью  $f_c^j(a)(z)$  ( $j = \bar{1}, \bar{3}$ ),  $\varphi_{ck}(a)(t)$  ( $k = \bar{1}, \bar{5}$ ). Поэтому вектор

$\mu_c = (\mu_{1c}, \dots, \mu_{5c})$  можно представить в виде

$$\mu_c(a)(t) = A^{-1}(t) \left[ \varphi_c(a)(t) - B(t) \int_{\Gamma} \frac{\mu_c(a)(\tau)}{\tau - t} d\tau - K\mu_c(a)(t) - H\rho_c(a)(t) \right], \quad (4.25)$$

где  $A^{-1}(t) \in C_\beta(\Gamma)$  — матрица, обратная матрице  $A(t)$ ,  $\varphi_c = (\varphi_{c1}, \dots, \varphi_{c5})$ ,  $K = (K_1, \dots, K_5)$ ,  $H = (H_1, \dots, H_5)$ ,  $\rho_c = (\rho_c^1, \rho_c^2, \rho_c^3)$ .

Если выражение (4.25) для  $\mu_c(a)(t)$  подставить в (4.24), после этого переставить порядок интегрирования в повторных интегралах и использовать указанные выше свойства интеграла типа Коши, операторов  $T$ ,  $S$ , соотношения (4.7), (4.9) из [14, с. 28–29] и лемму 4.1, после несложных, но достаточно громоздких преобразований получим, что операторы  $\Phi'_{kc}(a)$  ( $k = 1, 2$ ),  $\Psi''_{jc}(a)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) суть линейные вполне непрерывные операторы из  $W_p^{(2)}(\Omega)$  в  $L_p(\Omega)$ . При помощи аналогичных рассуждений также будем иметь, что  $\Phi'_{k\chi}(a)$  ( $k = 1, 2$ ),  $\Psi''_{j\chi}(a)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) — нелинейные ограниченные операторы из  $W_p^{(2)}(\Omega)$  в  $L_p(\Omega)$  и для них справедливы оценки (4.22). Теперь, если использовать соотношения (3.9), (3.10), (3.13) и оценки (4.23), то утверждение леммы становится очевидным. Лемма доказана.  $\square$

Систему (4.21) запишем в виде

$$a - L(a) - G(a) = a_* + \tilde{a}_F, \quad (4.26)$$

где

$$\begin{aligned} L &= (L_1, \dots, L_5), \quad G = (G_1, \dots, G_5), \quad a_* = (w_{1*}, w_{2*}, w_{3*}, \psi_{1*}, \psi_{2*}), \\ \tilde{a}_F &= (\tilde{w}_{1F}, \tilde{w}_{2F}, \tilde{w}_{3F}, \tilde{\psi}_{1F}, \tilde{\psi}_{2F}), \quad v_{1*}^0 = w_{2*} + iw_{1*}, \quad v_{2*}^0 = \psi_{2*} + i\psi_{1*}, \\ L_{3(n-1)+j}(a) &= -Re[i^j v_{nc}^0(a)], \quad G_{3(n-1)+j}(a) = -Re[i^j v_{n\chi}^0(a)], \quad n, j = 1, 2; \\ L_3(a) &= w_{3c}(a), \quad G_3(a) = w_{3\chi}(a), \quad \tilde{w}_{jF} = -Re[i^j v_{1F}^0], \\ \tilde{\psi}_{jF} &= -Re[i^j v_{2F}^0], \quad j = 1, 2, \quad \tilde{w}_{3F} = w_{3F}. \end{aligned}$$

Отметим, что  $L(a)$  — линейный вполне непрерывный,  $G(a)$  — нелинейный ограниченный операторы в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ , причем для  $G(a)$  имеет место оценка (4.22);  $\tilde{a}_F \in W_p^{(2)}(\Omega)$  — известная функция, зависящая от внешних сил; компоненты вектора  $a_*$  даются формулами (4.9).

Уравнение  $a - L(a) = 0$  имеет лишь нулевое решение в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ . Действительно, если  $a \in W_p^{(2)}(\Omega)$  — ненулевое его решение, то, как нетрудно заметить,  $a$  является решением системы линейных уравнений равновесия, удовлетворяющим линейным однородным граничным условиям. Тогда, рассуждая как и в случае системы (4.7), приходим к тому, что вектор  $a$  удовлетворяет системе

$$\begin{aligned} w_{j\alpha^j} - B_{jj}w_3 &= 0, \quad j = 1, 2, \quad w_{1\alpha^2} + w_{2\alpha^1} - 2B_{12}w_3 = 0, \\ \psi_{j\alpha^j} &= 0, \quad j = 1, 2, \quad \psi_{1\alpha^2} + \psi_{2\alpha^1} = 0, \\ w_{3\alpha^j} + B_{j\lambda}w_\lambda + \psi_j &= 0, \quad j = 1, 2. \end{aligned} \quad (4.27)$$

Решаем систему (4.27). При помощи четвертого, пятого и шестого равенств для  $\psi_1$ ,  $\psi_2$  получаем представления

$$\psi_1 = c_0\alpha^2 + c_1, \quad \psi_2 = -c_0\alpha^1 + c_2, \quad (4.28)$$

где  $c_0, c_1, c_2$  — произвольные действительные постоянные.

В (4.27) первое равенство умножим на  $B_{22}$ , второе — на  $B_{11}$ , третье — на  $B_{12}$ . После этого первые два равенства сложим и из него вычтем третье равенство. В результате с

учетом условия (b) и соотношений

$$B_{11\alpha^2} = B_{12\alpha^1}, \quad B_{12\alpha^2} = B_{22\alpha^1}, \quad (4.29)$$

вытекающих из формул Петерсона-Кодацци [1, с. 19], получим равенство

$$(B_{22}w_1 - B_{12}w_2)_{\alpha^1} + (B_{11}w_2 - B_{12}w_1)_{\alpha^2} = 0.$$

Тогда, как нетрудно видеть, существует функция  $u(\alpha^1, \alpha^2) \in C^2(\bar{\Omega})$  такая, что справедливы соотношения

$$B_{12}w_1 - B_{11}w_2 = u_{\alpha^1}, \quad B_{22}w_1 - B_{12}w_2 = u_{\alpha^2}. \quad (4.30)$$

В (4.30) первое равенство умножим на  $B_{12}$ , второе — на  $B_{11}$  и вычтем их друг из друга. Тогда относительно функции  $u(\alpha^1, \alpha^2)$  получим уравнение  $B_{12}u_{\alpha^1} - B_{11}u_{\alpha^2} = 0$ , общее решение которого дается формулой [18, с. 15–16]

$$u(\alpha^1, \alpha^2) = \Lambda_1(x), \quad x = x(\alpha^1, \alpha^2) = \int_{(\alpha_0^1, \alpha_0^2)}^{(\alpha^1, \alpha^2)} B_{11}(\beta^1, \beta^2)d\beta^1 + B_{12}(\beta^1, \beta^2)d\beta^2, \quad (4.31)$$

где  $\Lambda_1(x)$  — произвольная действительная функция, принадлежащая пространству  $C^2$ ,  $(\alpha_0^1, \alpha_0^2)$  — произвольно фиксированная точка  $\bar{\Omega}$ .

Теперь седьмое равенство в (4.27) умножим на  $B_{22}$ , восьмое — на  $B_{12}$  и вычтем их друг из друга. Тогда получим

$$B_{22}w_{3\alpha^1} - B_{12}w_{3\alpha^2} = B_{12}\psi_2 - B_{22}\psi_1,$$

откуда для функции  $w_3$  с учетом соотношений (4.28), (4.29) будем иметь представление [18, с. 65–66]:

$$\begin{aligned} w_3(\alpha^1, \alpha^2) &= \Lambda_2(y) + w_3^*(\alpha^1, \alpha^2), \\ y &= y(\alpha^1, \alpha^2) = \int_{(\alpha_0^1, \alpha_0^2)}^{(\alpha^1, \alpha^2)} B_{12}(\beta^1, \beta^2)d\beta^1 + B_{22}(\beta^1, \beta^2)d\beta^2, \\ w_3^*(\alpha^1, \alpha^2) &= c_0a_1(\alpha^1, \alpha^2) + c_1a_2(\alpha^1, \alpha^2) + c_2a_3(\alpha^1, \alpha^2), \\ \tilde{a}_1(\alpha^1, y) &= - \int_{\alpha_0^1}^{\alpha^1} [\beta^1 \tilde{B}_{12}(\beta^1, y) + \alpha^2(\beta^1, y) \tilde{B}_{22}(\beta^1, y)] / \tilde{B}_{22}(\beta^1, y) d\beta^1, \end{aligned} \quad (4.32)$$

$$a_2(\alpha^1, \alpha^2) = \alpha_0^1 - \alpha^1, \quad \tilde{a}_3(\alpha^1, y) = \int_{\alpha_0^1}^{\alpha^1} \tilde{B}_{12}(\beta^1, y) / \tilde{B}_{22}(\beta^1, y) d\beta^1,$$

$$\tilde{B}_{\lambda\mu}(\beta^1, y) \equiv B_{\lambda\mu}(\beta^1, \alpha^2), \quad \lambda, \mu = 1, 2, \quad \tilde{a}_j(\alpha^1, y) \equiv a_j(\alpha^1, \alpha^2), \quad j = 1, 3,$$

где  $\alpha^2 = \alpha^2(\alpha^1, y)$  — решение уравнения  $y(\alpha^1, \alpha^2) = y$  относительно  $\alpha^2$ , которое существует в силу условия  $y_{\alpha^2} = B_{22} \neq 0$  в  $\bar{\Omega}$ ;  $c_j$  ( $j = 0, 1, 2$ ) — произвольные действительные постоянные.

С целью вывода представлений для  $w_1$ ,  $w_2$  из седьмого равенства в (4.27) и первого равенства в (4.30) составим систему

$$B_{11}w_1 + B_{12}w_2 = -w_{3\alpha^1} - \psi_1, \quad B_{12}w_1 - B_{11}w_2 = u_{\alpha^1}.$$

Решая эту систему относительно  $w_1, w_2$ , получаем

$$\begin{aligned} w_1 &= b_1[\Lambda'_1(x) - \Lambda'_2(y)] + w_1^*(\alpha^1, \alpha^2), & w_2 &= b_2[\Lambda'_1(x) - \Lambda'_2(y)] - \Lambda'_1(x) + w_2^*(\alpha^1, \alpha^2), \\ w_j^* &= -B_{1j}(w_{3\alpha^1}^* + \psi_1)/(B_{11}^2 + B_{12}^2), & j &= 1, 2, \\ b_1 &= B/(1 + B^2), & b_2 &= 1/(1 + B^2), & B &= B_{11}/B_{12} = B_{12}/B_{22}, \end{aligned} \quad (4.33)$$

где  $\psi_1, w_3^*$  определены в (4.28), (4.32). Отметим, что в силу условия (b) справедливы включения  $w_j^*, b_j \in C^1(\bar{\Omega})$ ,  $j = 1, 2$ .

Далее, исключая из первых двух равенств в (4.27) функцию  $w_3$ , получаем

$$B_{22}w_{1\alpha^1} - B_{11}w_{2\alpha^2} = 0. \quad (4.34)$$

Седьмое равенство в (4.27) дифференцируем по переменной  $\alpha^2$ , а восьмое — по переменной  $\alpha^1$  и вычтем их друг из друга. С учетом соотношений (4.28), (4.29) будем иметь:

$$B_{12}(w_{1\alpha^1} - w_{2\alpha^2}) + B_{22}w_{2\alpha^1} - B_{11}w_{1\alpha^2} = 2c_0. \quad (4.35)$$

Теперь выражения для  $w_1, w_2, w_3$  из (4.32), (4.33) подставим в (4.34), (4.35) и в последнее равенство системы (4.27). В результате с учетом соотношений  $x_{\alpha^1} = B_{11}$ ,  $x_{\alpha^2} = y_{\alpha^1} = B_{12}$ ,  $y_{\alpha^2} = B_{22}$ , вытекающих из представлений функций  $x(\alpha^1, \alpha^2)$ ,  $y(\alpha^1, \alpha^2)$  в (4.31), (4.32), получим систему вида

$$\begin{aligned} B_{11}B_{12}\Lambda''_1(x) + b_3[\Lambda'_1(x) - \Lambda'_2(y)] &= d_1, & b_4[\Lambda'_1(x) - \Lambda'_2(y)] &= d_2, \\ w_{3\alpha^2}^* - (w_{3\alpha^1}^* + \psi_1)/B + \psi_2 &= 0, \end{aligned} \quad (4.36)$$

где приняты обозначения:

$$\begin{aligned} b_3 &= B_{22}b_{1\alpha^1} - B_{11}b_{2\alpha^2}, & b_4 &= B_{22}b_{2\alpha^1} - B_{11}b_{1\alpha^2} + B_{12}(b_{1\alpha^1} - b_{2\alpha^2}), \\ d_1 &= B_{11}w_{2\alpha^2}^* - B_{22}w_{1\alpha^1}^*, & d_2 &= 2c_0 + B_{11}w_{1\alpha^2}^* - B_{22}w_{2\alpha^1}^* - B_{12}(w_{1\alpha^1}^* - w_{2\alpha^2}^*), \end{aligned} \quad (4.37)$$

функции  $w_j^*(\alpha^1, \alpha^2)$  ( $j = \overline{1, 3}$ ) определены в (4.32), (4.33);  $d_j, b_{2+j} \in C(\bar{\Omega})$ ,  $j = 1, 2$ .

Предположим, что составляющие тензора кривизны срединной поверхности оболочки удовлетворяют условиям

$$BB_{\alpha^2} - B_{\alpha^1} \neq 0, \quad B_{\alpha^2} \neq 0, \quad 1 + \alpha^1 B_{\alpha^2} \neq 0, \quad (\alpha^1, \alpha^2) \in \Omega, \quad (4.38)$$

где  $B$  определена в (4.33).

С учетом выражений функций  $w_3^*, \psi_1, \psi_2$  из (4.28), (4.32) третье равенство в (4.36) запишется в виде  $c_2 B_{\alpha^2} - c_0(1 + \alpha^1 B_{\alpha^2}) = 0$ , откуда в силу условий в (4.38) следует  $c_0 = c_2 = 0$ . Тогда  $w_1^* = w_2^* \equiv 0$ ,  $\psi_2 \equiv 0$ ,  $w_3^* = -c_1 \alpha^1$ ,  $\psi_1 = c_1$ , следовательно, из (4.37) будем иметь:  $d_1 = d_2 \equiv 0$ . Заметим, что в силу первого условия в (4.38) выполняется  $b_4 \neq 0$  в  $\Omega$ . Поэтому из второго уравнения в (4.36) получим  $\Lambda'_1(x) - \Lambda'_2(y) = 0$ , тогда из первого уравнения в (4.36) имеем  $\Lambda''_1(x) = 0$ , откуда  $\Lambda'_1(x) = c_3 = \Lambda'_2(y)$ , где  $c_3$  — произвольная действительная постоянная. Тогда из формул (4.28), (4.33) будем иметь  $w_1 \equiv 0$ ,  $w_2 = -c_3$ , а из первого равенства в (4.27) следует  $w_3 \equiv 0$  в  $\bar{\Omega}$ . Следовательно, принимая во внимание представление (4.32) для  $w_3$  получаем  $\Lambda_2(y) - c_1 \alpha^1 = 0$ , дифференцируя которое по переменной  $\alpha^1$  и используя формулу  $y_{\alpha^1} = B_{12}$ , приходим к равенству  $c_3 B_{12}(\alpha^1, \alpha^2) - c_1 = 0$ , откуда в силу условия (b) будем иметь  $c_1 = c_3 = 0$ , т.е.  $w_j = 0$ ,  $j = \overline{1, 3}$ ,  $\psi_k = 0$ ,  $k = 1, 2$  в  $\bar{\Omega}$ . Таким образом, уравнение  $a - L(a) = 0$  имеет только нулевое решение в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ . Следовательно, существует обратный оператор  $(I - L)^{-1}$ , ограниченный в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ , с помощью которого уравнение (4.26) сведется к эквивалентному уравнению

$$a - G_*(a) = a_F, \quad (4.39)$$

где  $G_*(a) = (I - L)^{-1}G(a)$ ,  $a_F = (I - L)^{-1}\tilde{a}_F$ .

Отметим, что вектор  $a_c = (I - L)^{-1}a_*$  является решением однородной системы линейных уравнений равновесия, удовлетворяющим однородным линейным граничным условиям.



Поэтому в силу доказанного выше  $a_c \equiv 0$ , что и учтено нами при переходе к уравнению (4.39).

Также отметим, что вектор  $a_F$  в (4.39) зависит только от внешних сил и  $a_F = 0$ , если внешние силы отсутствуют.

**Лемма 4.3.** Пусть выполнены условия (a), (b), (c), (d). Тогда:

1)  $G_*(a)$  — нелинейный ограниченный оператор в  $W_p^{(2)}(\Omega)$ , причем для любых  $a^j = (w_1^j, w_2^j, w_3^j, \psi_1^j, \psi_2^j)$  ( $j = 1, 2$ ) справедлива оценка

$$\begin{aligned} \|G_*(a^1) - G_*(a^2)\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} &\leq c_*(\|a^1\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} + \|a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} \\ &\quad + \|w^1\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2)\|a^1 - a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}, \\ \|w^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 &= \|w_1^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w_2^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2 + \|w_3^j\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}^2, \quad j = 1, 2, \end{aligned}$$

где  $c_*$  — известная положительная постоянная, зависящая от физико-геометрических характеристик оболочки;

2)  $a_F \in W_p^{(2)}(\Omega)$ .

Справедливость леммы вытекает из леммы 4.2 с учетом указанных выше свойств операторов  $(I - L)^{-1}$ ,  $G$ .

Исследуем разрешимость уравнения (4.39) в пространстве  $W_p^{(2)}(\Omega)$ . Используя лемму 4.3, для любых  $a^j \in W_p^{(2)}(\Omega)$  ( $j = 1, 2$ ), принадлежащих шару  $\|a\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} < r$ , получаем

$$\|G_*(a^1) - G_*(a^2)\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} \leq q_*\|a^1 - a^2\|_{W_p^{(2)}(\Omega)}, \quad q_* = 2c_*r(1 + r).$$

Предположим, что радиус  $r$  шара и внешние силы таковы, что выполняются неравенства

$$q_* < 1, \quad \|a_F\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} < (1 - q_*)r. \quad (4.40)$$

Тогда к уравнению (4.39) можно применить принцип сжатых отображений [19, с. 146], согласно которому уравнение (4.39) в шаре  $\|a\|_{W_p^{(2)}(\Omega)} < r$  имеет единственное решение вида  $a = \mathbb{R}(a_F) \in W_p^{(2)}(\Omega)$ , где  $\mathbb{R}$  — резольвента оператора  $G_*$ .

Заметим, что если внешняя нагрузка отсутствует, то задача (1), (2) имеет только нулевое решение.

Вернемся к условиям разрешимости (4.18), в которых под  $a = (w_1, w_2, w_3, \psi_1, \psi_2) \in W_p^{(2)}(\Omega)$  будем подразумевать решение задачи (1), (2), а  $\omega_\mu$  ( $\mu = 1, 2$ ) определены в (4.3). Используя равенства (2.1) и (2.2), убеждаемся в том, что условия разрешимости (4.18) выполняются.

Таким образом, доказана следующая теорема.

**Теорема 4.1.** Пусть выполнены условия (a), (b), (c), (d), (4.17), (4.38) и неравенства (4.40). Тогда задача (1), (2) имеет единственное обобщённое решение  $a = (w_1, w_2, w_3, \psi_1, \psi_2) \in W_p^{(2)}(\Omega)$ ,  $2 < p < 4/(2 - \beta)$ .

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. И.И. Ворович. Математические проблемы нелинейной теории пологих оболочек. М.: Наука. 1989.
2. Н.Ф. Морозов. Избранные двумерные задачи теории упругости. Л.: Изд-во ЛГУ. 1978.
3. М.М. Карчевский. Исследование разрешимости нелинейной задачи о равновесии пологой незакрепленной оболочки // Уч. зап. Казан. ун-та. Серия Физико-матем. науки. **155:3** (2013), 105–110.

4. R.A. Kayumov. *Postbuckling behavior of compressed bars with nonlinearly elastic supports* // PNRPU Mechanics Bulletin. **3** (2022), 23–31.
5. С.Н. Тимергалиев. *Теоремы существования в нелинейной теории тонких упругих оболочек*. Казань: Изд-во КГУ. 2011.
6. С.Н. Тимергалиев. *К вопросу о существовании решений нелинейной краевой задачи для системы дифференциальных уравнений с частными производными теории пологих оболочек типа Тимошенко со свободными краями* // Дифференц. уравнения. **51**:3 (2015), 373–386.
7. С.Н. Тимергалиев, Л.С. Харасова. *Исследование разрешимости одной краевой задачи для системы нелинейных дифференциальных уравнений теории пологих оболочек типа Тимошенко* // Дифференц. уравнения. **52**:5 (2016), 651–664.
8. С.Н. Тимергалиев. *Метод интегральных уравнений в нелинейных краевых задачах для пологих оболочек типа Тимошенко со свободными краями* // Изв. вузов. Математика. **4**:5 (2017), 59–7.
9. С.Н. Тимергалиев. *К проблеме разрешимости нелинейных задач равновесия пологих оболочек типа Тимошенко* // ПММ. **82**:1 (2018), 98–113.
10. S.N. Timergaliev. *Method of Integral Equations for Studying the Solvability of Boundary Value Problems for the System of Nonlinear Differential Equations of the Theory of Timoshenko Type Shallow Inhomogeneous Shells* // Diff. Eq. **55**:2 (2019), 243–259.
11. С.Н. Тимергалиев. *К проблеме разрешимости нелинейных краевых задач для произвольных изотропных пологих оболочек типа Тимошенко со свободными краями* // Изв. вузов. Математика. **4** (2021), 90–107.
12. С.Н. Тимергалиев. *О разрешимости нелинейных краевых задач для системы дифференциальных уравнений равновесия пологих анизотропных оболочек типа Тимошенко с незакрепленными краями* // Дифференц. уравнения. **57**:4 (2021), 507–525.
13. К.З. Галимов. *Основы нелинейной теории тонких оболочек*. Казань: Изд-во КГУ. 1975.
14. И.Н. Векуа. *Обобщенные аналитические функции*. М.: Наука. 1988.
15. Н.И. Мухелишвили. *Сингулярные интегральные уравнения*. М.: Наука. 1962.
16. З. Пресдорф. *Некоторые классы сингулярных уравнений*. М.: Мир. 1979.
17. Ф.Д. Гахов. *Краевые задачи*, 2-е изд. М.: Физматгиз. 1963.
18. В.Ф. Зайцев, А.Д. Полянин. *Справочник по дифференциальным уравнениям с частными производными первого порядка*. М.: Физматлит. 2003.
19. М.А. Красносельский. *Топологические методы в теории нелинейных интегральных уравнений*. М.: Гостехиздат. 1956.

Самат Низаметдинович Тимергалиев,  
Казанский государственный архитектурно-строительный университет,  
ул. Зеленая, д.1,  
420043, г. Казань, Россия  
E-mail: Samat\_tim@mail.ru