

genügen muß. Setzt man die Werte von u_r und w in die zwei Gleichgewichtsbedingungen bei fehlender Massenkraft, ausgedrückt in den Verschiebungen, ein — die dritte ist infolge der Unabhängigkeit von ϑ von vornherein erfüllt —, so erkennt man, daß sie, wenn Gleichung (3) gilt, befriedigt werden. Unser Ansatz für u_r und w ist also in Verbindung mit Gleichung (3) eine Lösung des Systems der elastischen Grundgleichungen.

Für die Spannungen erhalten wir dann folgende Ausdrücke:

$$\left. \begin{aligned} \sigma_r &= \frac{\partial}{\partial z} \left[\sigma \nabla \Phi - \frac{\partial^2 \Phi}{\partial r^2} \right] & \sigma_\vartheta &= \frac{\partial}{\partial z} \left[\sigma \nabla \Phi - \frac{1}{r} \frac{\partial \Phi}{\partial r} \right] \\ \sigma_z &= \frac{\partial}{\partial z} \left[(2 - \sigma) \nabla \Phi - \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z^2} \right] \\ \tau_{rz} &= \frac{\partial}{\partial r} \left[\frac{\partial^2 \Phi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \Phi}{\partial r} - \sigma \nabla \Phi \right] \\ \tau_{r\vartheta} &= \tau_{\vartheta z} = 0. \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

Die Gleichung $\nabla \nabla \Phi = 0$ in Zylinderkoordinaten lautet

$$\frac{\partial^4 \Phi}{\partial r^4} + 2 \frac{\partial^4 \Phi}{\partial r^2 \partial z^2} + \frac{\partial^4 \Phi}{\partial z^4} + \frac{2}{r} \frac{\partial^3 \Phi}{\partial r^3} + \frac{2}{r} \frac{\partial^3 \Phi}{\partial r \partial z^2} - \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial r^2} + \frac{1}{r^3} \frac{\partial \Phi}{\partial r} = 0.$$

Diese partielle Differentialgleichung 4. Ordnung hat ein vollständiges Integral von der Form¹

$$\Phi = J_0(i\lambda r) [A \cos \lambda z + B \sin \lambda z] - \lambda r \frac{\partial}{\partial r} J_0(i\lambda r) [C \cos \lambda z + D \sin \lambda z]. \quad (5)$$

Dabei ist J_0 die Bessel'sche Funktion nullter Ordnung, A , B , C , D und λ sind beliebige reelle Konstante, i ist die imaginäre Einheit. Ebenso gibt jede Summe von derartigen Ausdrücken ein Integral von (3).

¹ Vgl. Love, I. c., p. 318.