

К АНАЛИЗУ ПРОБЛЕМЫ ИНТЕГРИРОВАНИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ ВОЛНОВЫХ УРАВНЕНИЙ

Крупенин В.Л.

Институт машиноведения РАН

Москва, Россия

krupenin@online.ru

1. Нелинейные волновые процессы моделируются при помощи нелинейных дифференциальных уравнениях в частных производных. Если ограничиться нелинейными аналогами волнового уравнения, то упомянутая модель может быть представлена в виде

$$u_{tt} - c^2 u_{xx} = h(u, u_t, u_x, t, x), \quad (1)$$

h – нелинейная функция, структура которой определяется геометрическими и (или) физическими особенностями задачи. Раскладывая функцию h в ряд, в разных приближениях можно получать модели нелинейных волновых процессов. Нелинейные волновые эффекты весьма многочисленны и многообразны. В частности показывается, что при рассмотрении простейших нелинейных волновых моделей проявляются такие весьма характерные и важные явления как «деформирование» и «опрокидывание» профилей волн.

2. Рассмотрим примеры анализа нелинейных волн в так называемых виброударных системах с распределенными ударными элементами. Обозначим: $u(x,t)$ – искомый прогиб. Пусть расстояние между струной и ограничителем равно Δ ; $0 < \Delta < 1$. Имеем для определенности:

$$u(x,t) \leq \Delta < 1, \quad x \in [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}], \quad t \geq 0. \quad (1)$$

При реализации в первом соотношении строгого неравенства задача линейна и, ограничиваясь консервативным случаем имеем $\square u \equiv u_{tt} - u_{xx} = 0$. Пусть: $u(\pm \frac{1}{2}, t) = 0$, $u(x, 0) = u_0(x) \leq 0$, $u_t(x, 0) = 0$. Гладкость функции $u_0(x)$ такова, что (хотя бы в обобщенном смысле) обеспечивается существование и единственность решение задачи Коши в соответствующей линейной системе. При реализации контакта ограничитель действует на струну «от себя» поэтому при $u > 0$:

$$\square u \leq 0 \tag{2}$$

Условие аналогичное (3) эквивалентно дозвуковому распространению взаимодействий. Потребуем: $\text{supp} \square u \subset \{(x,t); u(x,t)=\Delta\}$, где символ «supp» обозначает носитель обобщенной функции. Считая, что при взаимодействии энергия не теряется, постулируем здесь выполнение, имеющего место в соответствующей линейной системе соотношения, выражающего закон сохранения энергии, т.е. в смысле обобщенных функций $\partial / \partial t (|u_t| + |u_x|) = \partial / \partial x (2u_x u_t)$. Это соотношение постулируется и выражает, в частности, гипотезу удара.:

$$u_t(x, t-0) = -u_t(x, t+0), \quad (x,t) \in \text{supp} \square u, \quad u(x,t) = \Delta. \tag{3}$$

Данные определяют гипотезу удара взаимодействия струны об ограничителем без учета потерь энергии. Данную задачу можно символически записать в виде нелинейного уравнения Клейна – Гордона $\square u + \Phi(u) = 0$, где обобщенная функция $\Phi(u)$ определяется указанными соотношениями.

Постановка задачи о поляризованных колебаниях струны, находящейся, например, в трубе, вполне аналогична. Вместо неравенства (2) имеем двойное неравенство $\square u \leq 0$.

3. Постановка задачи о взаимодействии струны с точечным ограничителем принципиально отличается от предыдущих, так как при достижении точечного ограничителя, струна некоторое время покоится на нем и мы имеем в определенном смысле аналог гипотезы об абсолютно неупругом ударе. При этом гипотеза взаимодействия подразумевает, что потери энергии отсутствуют. Обсуждение моделей диссипации энергии в системах с распределенными ударными элементами не проводится.

Пусть в плоскости колебаний струны зафиксирован точечный ограничитель и пусть точка фиксации есть $(0, \Delta)$. Таким образом здесь $u(0,t) \geq \Delta$. Записывая уравнение движения снова в виде нелинейного уравнения Клейна-Гордона, заметим, что при возникновении контакта струны с ограничителем, как отмечалось, ее серединная точка будет некоторое время покоится. Если t_k – начало k -го взаимодействия, а θ_k - его окончание: $u(0,t) = \Delta$, $t \in [t_k, \theta_k]$, то $\Phi(u) = -\sum R_k(t) \delta(x) [\eta(t-t_k) - \eta(\theta-\theta_k)]$, где k – индексы по которым проводится суммирование, $\delta(x)$ и $\eta(t)$ – δ -функция Дирака и единичная функция Хевисайда; $R_k(t) = u_x(-0,t) - u_x(+0,t) \geq 0$, $t \in [t_k, \theta_k]$ - сила реакции ограничителя. При реализации строгого неравенства) контакт отсутствует. Действие точечного ограничителя равносильно систематическому дополнительному заземлению (в данном случае - середины) струны.

Подробное изложение данных проблем дано в [1]. (Поддержка РФФИ 05-08-50183).

Литература.

1. Крупенин В.Л. К описанию динамических эффектов, сопровождающих колебания струн вблизи однотоавровых ограничителей// ДАН. 2003. № 388 (3). С.31- 38.