#### Α. Γ. ΒΑΓΛΟΕΒ

# ОПРЕДЕЛЕНИЕ ПАРАМЕТРОВ ДВИЖЕНИЯ ЖИДКОСТИ В ЗАДАЧЕ ОТРАЖЕНИЯ УДАРНОЙ ВОЛНЫ ОТ ПЛАСТИПКИ В ЛИНЕЙНОЙ И НЕЛИНЕЙНОЙ ПОСТАНОВКЕ

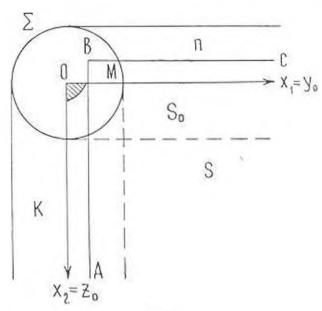
В настоящей работе рассматривается задача об отражении плоской слабой ударной волим от экрана в форме бесконечной треугольной пластинки с прямым углом в вершине, плоскость которого нараллельна фронту ударной волны. Определено в липеаризованной задаче избыточное давление позади отраженной от пластинки полны. Найдено решение пелинейных уравнений коротких воли, описывающих окрестность точки E касания отраженной от экрана плоской волны S, сферической полны — позникшей в момент t=0 начала отражения в вершине угла, и инлиндрических воли K и  $\Pi$ , произведенных сторонами угла.

Пусть избыточное дявление P позади надающей плоской волим ранно  $P_1$ . Тогда в области перед пластинкой получится отраженная плоская волна S, наравлельная экрану, позади которой гечение постоянно и P'=2p, согласно линейной теории. Волна S касается сферической болны L с центр и в вершине O экрана и радиусом  $a^t$  и дкух цилиндрических воли K и I радиусом  $a^t$  и осями, направленными по сторонам угла, причем t есть время от начала отражения, a скорость звука невозмущенной жидкости (перел фронтом отраженной волны). Для однородной жидкости в линеаризованной задаче избыточное по отношению к  $P_1$  давление  $P_1$   $P_2$  позади отражениях от начастинки воли удоваетворяет волновому уравнению [1]

$$\frac{\sigma^{2}P}{\sigma^{\beta}} = u^{\gamma} \left( \frac{\sigma^{2}P}{\sigma_{X}^{2}} + \frac{\sigma^{2}P}{\sigma_{Z}^{2}} - \frac{\sigma^{2}P}{\sigma_{Z}^{2}} \right) \qquad (1)$$

Пуст- гребустся определить решение задачи полнаи полн, а точнее вблизи точки В, фиг. 1 касания волн К, П, 2 и S. Поскольку полное решение задачи е начальных и граничных условиях представляет экспительные трудности, эдесь предположено, что при определении решения уравнения (1) для с рормулированной выше задачи в окрестности точки касания воли можно заменить указанную задачу о граничных и начальных условия, задачей о начальных условиях, задачения, за начальным положением отраженией от пластички волновой картины. Формально возвращая волны 2, К, П и S к моменту пачальных убеждяемся, что начальным положением для 2 будет

точка  $O_0$  для  $\Pi$  и K будут стороны угла, а начальным положением  $S_0$  волны S будет экран. Таким образом, взян экран в качестве начальной волны  $S_0$  получим из него в момент I нужную систему волн,



Dar. I.

фиг. 1, причем, полагая, что непосредственно позади  $S_0$   $P=P_0$ , а в остальной области нозади плоскости экрана P=0, получим, как показано далее из решения задачи о начальных условиях позади волны S,  $P=P_0$ , то есть нужное значение, а позади полн K и  $\Pi$  значения P совпадают с известными решениями плоской задачи, что подтверждает законность указанной выше замены постановки задачи. Заметим, что метод интегрирования по экрану при определении интенсивности волны известен в оптике, а использование постановки задачи о начальных условиях при определении лучевого решения на волне применялось в [1] и [3]. Указанная эквивалентность решения граничной задачи и решения задачи о начальных условиях при определении решения в окрестности волны проверена непосредственным вычислением в плоской задаче [2].

Решение задачи о начальных условиях может быть, как и п [1], найдено по формуле Пувссона

$$P = tM_{at} \left[ \Phi_1 \right] + \frac{tM_{at}}{dt} \tag{2}$$

где  $\Phi_0$ ,  $\Phi_1$  — аначения  $P_i$   $\frac{\partial P}{\partial t}$  при t=0,  $M_{ij}$   $\Phi_1^i$  поделенный на  $4\pi a^2 t^2$  интеграл от  $\Phi_i$  взятый по поверхности сферы T радиуса at с центром в точке M(x, y, z), в которой определяется решение.

Предположим для простоты, что экран образует прямой угол в точке O, фиг. 1. и выберем оси  $x_i = y_i$ ,  $x_i = z$  по сторонам угла, а ось  $x_3 = x$  направим по нормали к экрану в сторону движения плоской волиы S. Возвращая волну S к моменту t = 0 начала отражения, можно убедиться в том, что начальное положение волны S, то есть  $S_0$ , совнадает с экраном. При определении решения в точке M, находящейся вблизи волны S, а точнее, яблизи точки B, фиг. 1, следует интегрировать по поверхности упомянутой сферы T, отсекаемой начальной нолной  $S_0$ . Проведем через точку  $M(y_0, z_0, z_0)$  луч, нормальный нолне  $S_0$ , обозначим точку пересечения луча с  $S_0$  через 0 и проведем оси новои системы координат y', z',  $x_0$ , причем оси y', z' параллельны осям y, z соотнетственно. Тогда уравнение сферы T примет вид

$$(x_0 - x_0)^2 = y'' + z'' = \alpha^2 l^2$$

причем  $y=x_1-y_0,\ z'=x_1-z_0.$  Для малых  $x_1$  и  $at=x_0=a^2.$  [1]

$$x_0 = -a^{2} + \frac{u^{2}}{2a} + \frac{z^{2}}{2a}$$

- уравнение водны 💲 относительно сферы имеет вид

$$Z = a^{2} - \frac{(x_{1} - y_{0})^{2}}{2a^{2}} - \frac{(x_{2} - z_{0})^{2}}{2a^{2}}$$
 (3)

Взян более общую задачу для неплоского экрана и для более общего вида уравнения или системы уравнений гиперболического типа и обозначая через  $k_1,\ k_2$  и  $k_2,\ k_1$  соответствению кривизны линий кривизны квазисферы T и изчальной волиы  $S_0$ , можно показать [2], что формула для эйконала  $\frac{1}{c}Z$ , представляющая время пробега идоль луча от кназисферы до  $S_0$ , имеет вид

$$Z = c_1 = \frac{1}{2}(k_1 - k_2)(x_1 - y_3)^2 + \frac{1}{2}(k_3 - k_4)(x_1 - x_3)$$
 (4)

где с есть пормальная скорость волны в точке О.

Для общности, далее рассматриваем запись Z в форме (4). Поскольку в момент t=0 начальное положение S совпадает с экраном, условия позади волны S можно ваять в виде

$$\Phi_0 = P_1 \circ \{Z\} \circ \{x_1 \mid \circ \{x_2\}, \quad \Phi_1 = P_1 \circ \{Z\} \circ \{x_1\} \circ \{x_2\}$$
 (4)

тде z(x) = 1 при x > 0, z(x) = 0 при x < 0,  $\delta(x) = z(x)$ .

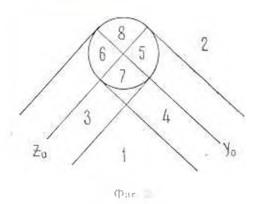
Подставляя (4° в (2), получим решение в окрестности точки B фиг. 1 в виде

$$P = \frac{1}{2\pi at} + \sqrt{P_1 h(Z)} \, dx_1 dx_2 \tag{5}$$

где на область интегрировация в плоскости экрана  $S_{\rm e}$  наложены условия

$$Z = 0, \quad x_1 = 0, \quad x_2 = 0 \tag{6}$$

Разумеется, можно вместо (4) взять и более общие начальные условия [2]. Кроме того, можно показать, что (5) имеет место для произвольной системы уравнения [2], где перед интегралом следует поставить интенсивность лучевого решения.



Вводя новые переменные подпричем

$$x_1 - y_0 = \sqrt{\frac{2}{k_1 - k_2}} \delta c^{\frac{1}{2}}, \quad x = z_0 = \sqrt{\frac{2}{k_2 - k_1}} \approx c$$
 (7)

можно записать для области интеррирация ( 🔧

$$1 - \overline{z} - \overline{z} > 0, \qquad 1 - \overline{z} = \frac{\overline{z}_1 - \overline{z}_2}{2\overline{z}_1} \qquad (8)$$

В ванисимости от расположения точки  $M_{\perp} y_{\perp} = x$  праучится различныя вид области интегритования.

1. 
$$y_{a} = \frac{\overline{x_{1} - x_{2}}}{2c^{2}} = -1$$
.  $z = \frac{\overline{x_{1} - x_{2}}}{2c^{2}} = -1$ 

$$q = k_0 + \frac{k_0 - k_0}{2r} = \frac{k_0 - k_0}{2r} = -r = 0 \tag{10}$$

Кроме того, можно внести геличеты

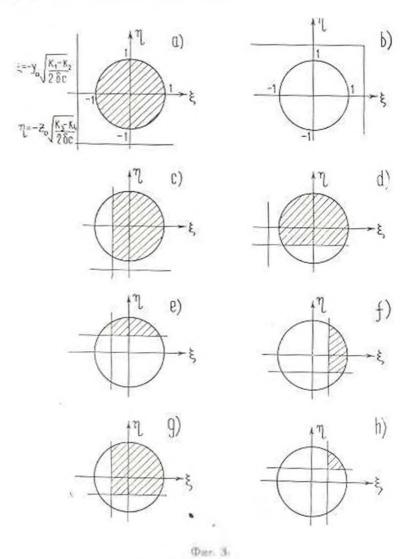
$$K_1 = 5 - \frac{1}{2c} = 0. \quad \text{if } t = \frac{1}{2c} = y^*_1 \tag{11}$$

и условие (8) примет вид

$$y_0 > 0$$
,  $z_0 > 0$ ,  $K_1 \le 0$ ,  $U_1 \le 0$ 

Здесь  $K_1=0$  есть уравнение цилиндро K фиг. 1, поскольку уравнение его образующих (и плоскостях  $y={\rm const}$ ) относительно сферы (z=0) вблизи линии касания поверхностей K и  $z=({\rm max}$  которой z=0,

 $G_0=0$ ) имеет вид  $K_1=0$ . Подобным же образом  $H_1=0$  представляет уравнение цилиндрической поверхности  $H_1$ , касающейся сферы  $\frac{1}{2}$  вдоль линии  $g_0=0$ , проходящей через точку B.



Решение в указанной области (9) согласно (5) имеет вид

$$P = \frac{A}{\pi} \int \int \hat{c} \left(1 - z - \gamma_i^2\right) dz dz, \tag{12}$$

7,10

524

$$A = \frac{P_1}{at} \sqrt{\frac{1}{(k_1 - k_2) \cdot (k_2 - k_4)}}$$
 (13)

причем интегрирование ведется по области (8), которой в данном случае будет весь круг фиг. За.

Используя свойство дельта-функции

$$\delta\{F(x)\} = \sum \frac{\langle (x - a_i) \rangle}{|F|\langle a_i \rangle|}, \quad \text{rac } F(a_i) = 0,$$

можно получить, что в этой области решение постоянно и по (12) имеет вид P=A. Для полнового уравнения и плоской волны S имеет место

$$c = a$$
,  $k_1 = k_1 - 0$ ,  $k_1 = k_3 - \frac{1}{at}$ ,  $P = P_1$ 

Таким образом, указанная область (11) есть область постоянного решения и ограничена плоскостью отраженной волиы S, поверхностями K и  $\Pi$ .

2. 
$$-y_0 \sqrt{\frac{k_1-k_2}{2k_0}} > 1$$
,  $-z_0 \sqrt{\frac{k_3-k_4}{2k_0}} > 1$ 

Тогда  $y_0 < 0$ , x < 0, K < 0,  $H_1 < 0$ , причем по (8) и (12) из фиг. Зв следует, что P = 0. Указанная область нахолится вне сферы — шиг. 1.

3. 
$$V\overline{b}>-y_0\sqrt{\frac{k_1-k_2}{2c}}>-1\overline{b}$$
,  $z_0\sqrt{\frac{k_1-k_2}{2c}}<-1\overline{b}$ 

Отсюда следует  $z_0 > 0$ ,  $\Pi_1 < 0$ ,  $K_1 > 0$ . Область интегрирования дается (8) и фиг. Зс. причем ил (12) получится

$$P = \frac{1}{\pi} A \int_{-g_0 \sqrt{\frac{k_1 - k_2}{2c}}}^{1} \frac{d^{\frac{1}{2}}}{\sqrt{1 - \frac{1}{c}^2}} = \frac{A}{\pi} \operatorname{arctg} \frac{\sqrt{\frac{K_1 c}{k_1 - k_2}}}{-g_0 \sqrt{\frac{k_1 - k_2}{2}}}$$
(14)

Полученное решение всрно в области внутри цилиндра K и вне поверхности  $\Pi$  (а также вне сферы  $\epsilon_0=0$ ).

4. 
$$-y_0\sqrt{\frac{k_1-k_2}{2c}} < -1/\overline{\delta}$$
,  $+\overline{\delta} > -z_0\sqrt{\frac{k_3-k_4}{2c}} > -1/\overline{\delta}$ 

Отсюда следует  $g_0 = 0$ .  $K_1 = 0$ ,  $H_2 = 0$ . Область интегрирования дается (8) и фиг. 3d, причем из (12) получится

$$P = \frac{1}{\pi} A \int_{-z_0 \sqrt{\frac{k_0 - k_1}{2c_0}}}^{1} \frac{d^{z_0}}{1 - z_0^2} = \frac{A}{\pi} \arctan \frac{1}{1 - z_0} \frac{1 - z_0}{1 - z_0} \sqrt{\frac{k_0 - k_1}{2c_0}}$$
(15)

Полученное решение верно в области внутри цилиндра H и вне цилиндра K и сферы = Следует отметить, что в (14) и (15) при  $y_0 < 0$  и  $z_0 < 0$  решение па K и H соответственно обращается в пуль, тогда

как при  $y_0 = 0$  и  $z_0 = 0$ , согласно соотношению arctg  $(-x) = \pi$  arctg x, решение на K и  $\Pi$  равно A, что соответствует части поверхностей K и  $\Pi$ , граничащей с областью  $\pm 91$ .

5 
$$\left| -y_0 \right| = \frac{\overline{k_1 - k_2}}{2c^2} \left| < 1, \right| -z_0 \right| = \frac{\overline{k_2 - k_3}}{2c^2} \left| < 1 \right|$$

$$y_0 = 0, \quad z_0 < 0$$

Отсюда следует  $K_1>0$ ,  $\Pi_1>0$ . Область интегрирования дается (8) и фиг. Зе, причем на (12) получится

$$P = \frac{A}{2\pi} \int_{-y_{\bullet}}^{\sqrt{\frac{\Pi_{\bullet}}{2}}} \int_{\frac{k_{1}-k_{2}}{2c\delta}}^{\sqrt{\frac{H_{\bullet}}{2}}} = \frac{A}{2\pi} \left\{ \arcsin \sqrt{\frac{\Pi_{\bullet}}{\delta}} - \arcsin \left( -y_{0} \sqrt{\frac{k_{1}-k_{2}}{2c\delta}} \right) \right\}$$

$$-\arcsin \left( -y_{0} \sqrt{\frac{k_{1}-k_{2}}{2c\delta}} \right) \right\}$$

$$\left\{ -y_{0} \sqrt{\frac{k_{1}-k_{2}}{2c\delta}} \right\} < 1, \quad \left| -z_{0} \sqrt{\frac{k_{3}-k_{4}}{2c\delta}} \right| < 1, \quad y_{0} < 0, \quad z_{0} > 0$$

$$(16)$$

Отсюда  $K_1 > 0$ ,  $\Pi_1 < 0$ . Область интегрирования дается (8), а также фиг. 3f, причем по (12) получится

$$P = \frac{A}{2\pi} \int_{-z_{0}}^{\sqrt{\frac{k_{1}}{2}}} \frac{d^{3}_{i}}{\sqrt{1 - \tau_{i}^{2}}} = \frac{A}{2\pi} \left| \operatorname{arc sin} \sqrt{\frac{K_{1}}{4}} + \frac{1}{4\pi} \left( \frac{1}{2c^{3}} \right) \right|$$

$$+ \operatorname{arc sin} \left( z_{0} \sqrt{\frac{k_{3} - k_{4}}{2c^{3}}} \right) \left| -y_{0} \sqrt{\frac{k_{1} - k_{2}}{2c^{3}}} \right| < 1, \qquad \left| -z_{0} \sqrt{\frac{k_{3} - k_{4}}{2c^{3}}} \right| < 1$$

$$y_{0} > 0, \quad z_{0} > 0, \quad \delta_{0} > 0$$

$$(17)$$

Отсюда  $K_1 > 0$ ,  $\Pi_1 > 0$ .

Из (8) и фиг. 3g, а также по (12) имеет место

$$P = -\frac{A}{2\pi} \arcsin \frac{1}{1} \frac{i\overline{l_1}}{1} + \frac{A}{2\pi} \arcsin \left(y_0\right) - \frac{\overline{l_2}}{2c^2} - \frac{1}{2}A$$
(18)
$$8. \quad y_0 \quad \overline{\frac{l_1}{l_2}} = \left| <1, \quad -z_0 \right| \quad \overline{\frac{l_2}{l_2}} = 1, \quad y_0 < 0, \quad z_0 < 0$$

Здесь  $K_1 > 0$ .  $\Pi_1 = 0$ . Из фиг. 3h в (12)

$$P = \frac{A}{2\pi} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{1-\frac{1}{4}}} \frac{dz}{1-z} = \frac{A}{2\pi} \arcsin\left[-\frac{\overline{\Pi_1}}{z}\right]$$

$$= \frac{A}{2\pi} \arcsin\left(-\sigma\left[-\frac{1}{2}\right] - \frac{\overline{\Pi_2}}{z}\right] = \frac{A}{2\pi} \arcsin\left(-\frac{\sigma\left[-\frac{1}{2}\right]}{z}\right) = \frac{A}{2\pi} \arcsin\left(-\frac{\sigma\left[-\frac{1$$

Точки M, в которой находится решение, находится полизи участка сферы  $\Sigma$  граничащего с постоянным течением P 0 за надажныей нолной, решение на  $\Sigma$  равно пулю, а полизи нес

$$P = \frac{A}{2^{-1}} \times_{0} \frac{c}{y_{0}z_{0}(k_{1} - k_{1})(k_{1} - k_{1})}$$

Как показывает фиг. Зе, решение (16) имеет место при

$$-z_0 \left[ -\frac{k_0 - k_4}{3c^4} - \left[ -\frac{K_1}{4} - y_0 \right] - \frac{k_1 - k_2}{2c^4} - \left[ -\frac{H_1}{4} - \text{ то есть } t_0 \right] 0.$$

Гочно так же решение (17) имеет место при  $y_n = \frac{1}{2}$ . Можно получить решение в областях,

где знаки неравенсти обратные, а именно:

$$4'\cdot -z_0\sqrt{\frac{k_1-k_4}{2c^2}} > \sqrt{\frac{K_1}{\epsilon}}, \quad y_0\sqrt{\frac{k_1-k_2}{2c^2}} > \sqrt{\frac{\Pi_1}{\epsilon}}, \quad \delta_0 < 0,$$

где

$$P = \frac{A}{2\pi} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{1-\epsilon}} \frac{d\epsilon}{1 + 1 - \epsilon} = \frac{A}{\pi} \arcsin \left[ -\frac{|\Pi_1|}{\delta} \right] =$$

$$= \frac{A}{\pi} \operatorname{arctg} - \frac{|\Pi_1|}{\delta} =$$

то есть решение совпадает с (15), и

3'. 
$$z_0 \sqrt{\frac{k_3 - k_4}{2c^5}} > \sqrt{\frac{K_1}{\delta}}, \quad y_0 \sqrt{\frac{k_1 - k}{2c^5}} > \sqrt{\frac{\Pi_1}{\delta}}, \quad \delta_0 < 0$$

$$P = \frac{A}{1} \qquad \frac{a}{1} \qquad \frac{A + \frac{d}{1}}{1} \qquad \frac{d}{1}$$

$$\frac{A}{2} = \frac{a}{1} \qquad \frac{a}{1} \qquad \frac{A + \frac{d}{1}}{1} \qquad \frac{d}{1} \qquad \frac{\Pi_1}{1} \qquad 20$$

$$\frac{a}{2} = \frac{y_0 1 + k_1}{1 + 2cK_1} - \text{arc tg} \qquad \frac{1 + 2cH_1}{1 + k_1 + k_2} \qquad 20$$

Таким образом, получаются образдичных областей решения: 1: 2: 3: 3': 4: 4': 5-8: 7.

Таким образом, определено линейное решение для однородной сжимаемой жидкости (годное для произвольной педиссяпативной среды) в окрестности точки В касания воли, фил. 1.

Аля определения нелинейного решения в указанной окрестности иначале можно рассмотреть определение нелинейного решения и областях 3 и 1 вблизи цилиндрических воли, где решение двумерное, причем в области 3 оно определяется переменными — а в области 4 —  $\Pi_{\rm c}$ ,  $z_{\rm p}$ . Нелинейное решение в области 3, то есть иблизи линин AB касания воли K и S, можно няйти из решения коротких воли [4], заменяя и нем

Здесь  $v_{t,t}$  проекции скорости частицы на нормаль и касательную к нолне K , a плотность и екорость звука и жидкости. Через  $y_0$  и с обозначены  $\frac{y_0}{at}$  ,  $\frac{z_0}{at}$  причем на линии касания K и S и нелинейной задаче имеет место

$$y_0 = \frac{n+1}{2} \frac{K_1}{t} \frac{n+1}{2} \frac{n+1}{2} \frac{z_0^*}{2} \frac{n+1}{2} = \frac{r_0}{t} (21)$$

Здесь в есть показатель адиабаты.

Решение [4] вблизи линии АВ имеет пид

$$-\frac{K_1}{t} = -\frac{y_0^2}{2} \operatorname{tg}^2 \left( \frac{v_s}{\gamma a} \pi \right) + \frac{n+1}{2} \gamma \left( \frac{v_s}{\gamma a} + \frac{1}{2\pi} \sin \frac{2\pi v_s}{\gamma a} + B \sin^2 \frac{\pi v_s}{\gamma a} \right)$$

$$v_\pi = \left( \frac{1}{\pi} \gamma a \operatorname{tg} \frac{\pi v_s}{\pi a} - v_s \right) y_\pi \qquad (22)$$

где B постоянная. Условие на ударной волне в области 3 имеет вид [4]  $\frac{d^2}{dy} = -1$   $2\sqrt{-u}$  и дает вблизи линиц AB = -1  $\frac{u-1}{2}$  у  $y_0$ , а решение (22) имеет вид

$$u_{0} \sim \left(\frac{n+1}{2}, \frac{n+1}{2}, u_{0}\right)$$

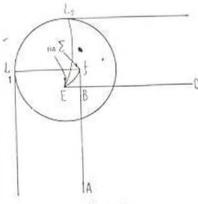
$$v_{0} = \gamma a \frac{\left(\frac{n+1}{2}, u_{0}\right)}{2\left(\frac{n+1}{2}, u_{0}\right)}, \quad u_{0} = -au_{0}, \quad v_{0} = -au_{0}$$

$$(23)$$

Подобно этому решение в области A вблизи ливии BC касания нелинейных воли B и B, вблизи которой  $A = \sqrt{\frac{n-1}{2}}$ ,  $A = -\frac{y^2}{2}$ 

$$-\sqrt{\frac{1}{2}}$$
 ү  $z_0$ , имеет вид

$$v_s = 7a \frac{\sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma + z_0}}{2\sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma}}, \quad v_s \approx -\gamma az_0, \quad v_y = -y_0 v_s$$
 (24)



Фиг. 4.

**Линии**  $L_1$ ,  $L_2$  фиг. 4 пересечения воли (23), (24) с точечной нелинейной волной  $L_2$  или параболической поверхностью, на которой  $L_2 = -\frac{n+1}{2} \frac{v_x}{v_z}$  имеют вид

$$z_0^2 = \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} \left( \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} - y_0 \right)$$

$$z = -\sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} \frac{1}{2} \left( \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} + y_0 \right)$$

$$y_0^2 = \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} \left( \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} - z_0 \right)$$

$$z = -\sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma} \frac{1}{2} \left( \sqrt{\frac{n-1}{2}\gamma} - z_0 \right)$$
(25)

Эти линии проходят соответственно через точки

$$y_0 = \int_0^{\pi} \frac{n+1}{2} \frac{1}{7} dx, \quad z_0 = 0, \quad \frac{n+1}{2} \frac{1}{2}$$

$$y_0 = \int_0^{\pi} \frac{n+1}{2} \frac{1}{7} dx, \quad z_0 = 0, \quad \frac{n+1}{2} \frac{1}{2} \frac{1}$$

11

Уравнения движения однородной жидкости вблизи точки *В* касания волн в нелинейной задаче могут быть получены из уравнений коротких волн 15, 6, 7] для трехмерной постановки в виде

$$\frac{\partial v_{1}}{a \partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial v_{2}}{\partial v_{1}} = \frac{1}{2} \frac{\partial v_{2}}{\partial z_{0}} = \frac{n-1}{2} \frac{v_{1}}{a^{2}} \frac{\partial v_{2}}{\partial z_{1}} = \frac{v_{1}}{a t}$$

$$\frac{\partial v_{2}}{\partial y_{0}} = \frac{\partial v_{2}}{a \tilde{\sigma}_{1}^{2}}, \qquad \frac{\partial v_{2}}{\partial z_{1}} = \frac{\partial v_{2}}{a^{2} z_{1}}.$$
(26)

причем  $y_0, z_0$  имеют первоначальный смысл,  $ad au_1=dx, \ x-$  координата по нормали к нолне. Введя, как и рансе, обозначения  $\dfrac{y_0}{at}-y_0$ 

 $\frac{z_0}{at} = z_0$   $\frac{z_0}{t} = -z_0$  и учитывая соотношения однородности решения по  $t = \frac{\partial z_0}{at} = \frac{z_0}{t}$  уравнения (26) можно записать в виде

$$-\frac{\partial v_x}{\partial z} = \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial v_y}{\partial y_0} - \frac{\partial v_z}{\partial z_0} \right] = 0 \qquad \frac{n-1}{2} \frac{v_x}{a} \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0$$

$$\frac{\partial v_y}{\partial y} = \frac{\partial v_y}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial z_0} = 0$$
(27)

а уравнение ударной волны для (27) — в виде

$$\left(\frac{\partial \tau}{\partial y_0}\right)^2 + \left(\frac{\partial \tau}{\partial z_0}\right)^2 = -2\tau - \frac{n+1}{2}\frac{\upsilon_*}{a}$$
(28)

причем условия на ударной волне с учетом того, что впереди нее решение равно нулю, будут

$$v_{\tau} = v_{\tau} \frac{\partial z}{\partial y_0}, \qquad v_z = v_{\tau} \frac{\partial z}{\partial z_0} \tag{29}$$

Ударная волна S, ограничивающая область 1, есть плоскость с уравнением

$$\frac{y^2}{2} = \frac{n-1}{2} \gamma \tag{30}$$

В точке В имеет место

$$y_s = \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma}$$
,  $z_0 = \sqrt{\frac{n+1}{2}\gamma}$ ,  $z = -\frac{3}{4}(n-1)\gamma$ ,  $\frac{v_r}{a} = 7$  (31)

Теперь нужно найти решение на ударной волне непрерывно вереходящее в решение на цилиндрических ударных колнах идоль линий  $L_1$  и фиг. 4. Определим нелинейное решение вблизи – с помощью линейного решения в области 8, которое в новых обозначениях имеет нид

$$v_1 = \frac{1a}{2\pi} \arcsin \frac{\sqrt{z + \frac{g_0^2}{2}} \sqrt{z - \frac{z_0^2}{2} - \frac{1}{2} g_0 z_0}}{z + \frac{g_0^2}{2} - \frac{z_0^2}{2}}$$
(32)

Из (32) и (29) получится с использованием условий = 0, г, 0, г, 0

$$-\frac{2^{-}}{7a} v_{y} = y_{0} \operatorname{arctg} \cdot \frac{1 - \frac{2}{2} + \frac{2}{2}}{z_{0}} + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{z + \frac{2}{2}}$$

$$-y_{0} \operatorname{arctg} \cdot \frac{1 - \frac{2}{2} + 2}{y_{0}} - v_{0} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{2}$$

$$-\frac{2^{-}}{7a} v_{z} = z_{0} \operatorname{arctg} \cdot \frac{1 - \frac{2^{-}}{2} + 2}{z_{0}} + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{z}$$

$$+ z_{0} \operatorname{arctg} \cdot \frac{1 - \frac{2^{-}}{2} + 2}{z_{0}} - y_{0} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{z}$$

$$+ z_{0} \operatorname{arctg} \cdot \frac{1 - \frac{2^{-}}{2} + 2}{z_{0}} - y_{0} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{z}$$

Определяя из (32) т в виде

$$2\tau_0 \cos^2 v_1 \frac{2\tau}{\gamma a} = (y_0^2 - z_1^2) \sin^2 v_1 \frac{2\tau}{\gamma a} + 2y_0 z_0 \sin v_1 \frac{2\tau}{\gamma a}$$

и подставляя в (33), можно получить

$$\frac{2\pi}{\sqrt{a}}v_{\alpha} - y_{0}v_{x}\frac{2\pi}{\sqrt{a}} - \frac{z_{0} - y_{0}\sin v_{x}}{\cos v_{x}\frac{2\pi}{\sqrt{a}}} - z_{x} \qquad (34)$$

$$-\frac{2\pi}{\sqrt{a}}v_{x} - z_{0}v_{x}\frac{2\pi}{\sqrt{a}} - \frac{y_{0} - z_{0}\sin\left(v_{x}\frac{2\pi}{\sqrt{a}}\right)}{\cos\left(v_{x}\frac{2\pi}{\sqrt{a}}\right)} + y_{0}$$

Далее предполагается, что (34) верны и для нединейной задачи [4]. В уравнениях (27) меняются родями переменные т. v. и подучаются уравиения

$$= \frac{n}{2} \frac{1}{a} \frac{v_x}{a} - v_x \frac{\partial^2}{\partial v_z} + \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial}{\partial y_0} \frac{\partial^2}{\partial v_y} \frac{\partial v_y}{\partial v_x} \frac{\partial^2}{\partial y_0} \right] - \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v_z}{\partial z_0} - \frac{\partial}{\partial v_x} \frac{\partial}{\partial v_z} \right) = 0 \quad \frac{\partial^2}{\partial v_x} - \frac{\partial^2}{\partial v_y} \frac{\partial}{\partial v_z}$$
(35)

Подставляя (34) во второе и третье уравнения (35), можно получить решение через произвольную функцию  $\Gamma = F(v_0)$  и после подстановки и первое уравнение (35) получится уравнение для  $F(v_0)$  в виде

$$F(v_i) = \frac{n-1}{2}v_i - F_i(v_i) \frac{10}{2\pi} \log\left(1 - \frac{2\pi}{70}\right) = 0$$

и окончательное решение примет вид (34), к которому следует присосдинить уравнение

$$= -\frac{n-1}{2a} v_x - \frac{n+1}{2} \frac{1}{2\pi} \sin \frac{2\pi v_x}{2a} \ln \lg \frac{2\pi v_y}{2a} + C \sin \frac{2\pi v_y}{\gamma a}$$
 (3a)

где C — постоянняя. Такие же решения получатся из линейного решения в областях 7 и 7 — заменой  $\sin\frac{2\pi}{\gamma a}$  на  $\cos\frac{2\pi}{\gamma a}$  и  $\cos\frac{\pi v_4}{\gamma a}$  соответственно. При y. 1 —  $\frac{n+1}{2}$  , = —  $\frac{z_0^2}{2}$  —  $\frac{n+1}{2}$  ,  $v_3$  — a — a — a — a решение (36) даст = —  $\frac{n+1}{2}$  , При  $z_0$  = 1 —  $\frac{n-1}{2}$  — a — a решение (36) дает —  $\frac{n+1}{2}$  — a решение (36) дает —  $\frac{n+1}{2}$ 

Таким образом, решение (36) приближенно удовлетворяет условиям переход, к решениям (23), (24) около волн K и  $\Pi$  вдоль линий (25), причем в точках этих линий E и F (фиг. 4), определяемых по (25), имеет место  $v_* = \gamma a$ . Вместо удовлетворения условий в точке B можно взять условия на линии EF, принадлежащей волне S и определяемов уравнениями  $g^2+z_5=\frac{n-1}{2}\gamma_*=-\frac{n-1}{2}$ . На линии

положено  $v_1$  да, что дает непрерывный переход к постоянному течению позади волны  $S_i$  в котором имеет место  $V_i = -\frac{1}{2}\alpha x_0$ . Из решения (34), (36) видно, что эти условия удочлетворяются.

Таким образом, получено нединейное решение (34), 136), удовлетворяющее приближению условиям перехода идоль линии EF фиг. 4 и постоянное течение повади волны S, условиям перехода (25) в решение на цилиндрических ударных волнах и условиям (28), (29) на ударной волие S. Точное решение можно находить, численно решая систему уравнении (27) при условиях (28), (29) на ударной волие S, при условиях сопряжения с решениями двумерных ураннений, определяемых вблизи воли и 11, и при условии асимитетического перехода в линейное решение или в решения вида (32).

Отметим, что полученное здесь линейное решение годится также для описания окрестности точки касания плоской, пилиндрической конической поли в задаче отражения плоской волны от вервникы многогранного угла.

Таким образом, можно обобщением полученных результатов на случай волны произвольного профиля получить более общие по сравнению с [2, 4] соотношения, поскольку и указанных работах определяется решение линейной системы уравнений и окрестности точки (линии) касания воли при надичии особещности в двух (в не трех) направлениях. Ряд линейных задач по определения структуры решения в окрестности воли при дифракции от углои решен и [7].

Ниститут механики AII
Арминской ССР

Heczymian 10 XII 1973

### ा. 🤫 । मामुक्ता (ल

ՀԵՂՈՒԿԻ ՇԱՐԺՄԱՆ ՊԱՐԱՄԵՑՐՆԵՐԵ ՈՐՈՇՈՒՄԸ ԲԵՐԵՂԵՑ ՀԱՐՎԱԾԱՑԵՆ ԱԼԵՔԵ ԱՆԳՐԱԳԱՐԱՐՆ ԽՆԳՐՈՒՄ ԳԾԱՑԵՆ ԵՎ ՈՉ ԳԾԱՏԻՆ ԳԵՎԱՆՔՆԵՐՈՎ

## Underforden eit

Որոչվում է հրմատ բարառմը ակաստանի այիքի բրակայքում ուղղածկան հետև հատավոր աշ հետևը արի այիքի անդրագարձման ինոգրում Սրաշված է նաև մատավոր աշ գծային լուծումը նշված շրջակաշրում Հարվածային աշիջի պա ժանները բա վարարվում են մատավոր ձևով։

- P

# DETERMINATION OF PARAMETERS OF FLUID MOTION IN THE PROBLEM ON REFLECTION OF SHOCK WAVE FROM A PLATE IN LINEAR AND NON-LINEAR STATEMENT

### A. C. BAGELDLY

### Summery

A problem on reflection of a plan-acoustic wave from a rectangle screen is considered. The distribution of pressure in the vicinity of junction point of the reflected plane wave, cylindrical wave and spherical mave is determined. The solution to the linear problem is of different form in different parts of the above vicinity. The non-linear solution in the vicinity is found for weak shock waves both in the vicinity of cylindrical shock waves and in that of a point wave, approximately satisfying the shock wave conditions.

### ANTEPATYPA

- 1. Придажения Зауковие импульем. ИА, М., 1962.
- № Бабич В. М. Ра простра с нае постапноворных води и каустики. Ученые зациски АГУ, № 32, 1958.
- Баздоев 21. Г. Некитарые поличейные задочи движении смичаемой жидкости. Илд АН АрмССР, Еревко, 1967.
- Регмон О. С. Хенепианович С. А. О. пеминенной огражении слабых ударных ноли ПУМ, т. 22, № 5, 1958, 586 -599.
- Шефии р Г. М. Учет в гако ты и тенлопроводности при распространении импульсов в землют пой дажку вейся жи в сп. ПММ, т. 33, № 1, 1969, 162—168
- Борьничан В. А. Лифрамиям на маргоугохинсках и многогранивках. Изд. "Мир", М., 1966.