# СОДЕРЖАНИЕ

BE	ВЕДЕ	рние	3		
1.	M	АТЕМАТИЧЕСКОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ	4		
	1.1.	Распространение звука в идеальной жидкости	5		
	1.2.	Распространение звуковых волн в упругих телах	6		
2.	ДИФРАКЦИЯ ЗВУКОВЫХ ВОЛН НА УПРУГОМ ЦИЛИНДРЕ,				
	ИМ	МЕЮЩЕМ ПРОИЗВОЛЬНО РАСПОЛОЖЕННУЮ ПОЛОСТЬ			
	И	НЕОДНОРОДНОЕ ПОКРЫТИЕ	7		
	2.1.	Обзор литературы по проблеме исследования	8		
	2.2.	Постановка задачи	9		
	2.3.	Аналитическое решение задачи	10		
	2.4.	Решение краевой задачи для системы обыкновенных дифферен-			
		циальных уравнений	17		
3.	ЧІ	ИСЛЕННЫЕ ИССЛЕДОВАНИЯ	18		
	3.1.	Диаграмма направленности	19		
	3.2.	Частотные характеристики	20		
ЗА	КЛЬ	ОЧЕНИЕ	21		
ЛΙ	1TEF	РАТУРА	22		
ПЕ	РИЛ(	ЭЖЕНИЕ	23		

### ВВЕДЕНИЕ

#### Акустика, применени акустики

Существуют разлиные подходы к изменению звукоотражающих характеристик тел в определенных направлениях. Изменение характеристик рассеяния звука упругих тел можно осуществить с помощью специальных покрытий. Представляет интерес исследовать звукоотражающие свойства тел с покрытиями в виде непрерывно неоднородного упругого слоя. Такой слой легко реализовать с помощью системы тонких однородных упругих слоев с различными значениями механических параметров (плотности и упругих постоянных).

В настоящей работе решается задача о рассеянии плоской монохраматической звуковой волны, падающей наклонно на упругий круговой цилиндр с неконцентрической полостью, покрытый радиально-неоднородным упругим слоем.

	L.	MATEMA	ТИЧЕСКОЕ	МОДЕ	ЛИРОВ	АНИ
--	----	--------	----------	------	-------	-----

Распространие звуковых волн

1.1. Распространение звука в идеальной жидкости
 Из книги Толоконников, Ларин или из лабы

### 1.2. Распространение звуковых волн в упругих телах

Переделать для упругих тел. Взять из Ландау-Лифшиц Теория упругости, Амензаде Теория упругости. Все в своих системах координат. Решение в специальных функциях.

2. ДИФРАКЦИЯ ЗВУКОВЫХ ВОЛН НА УПРУГОМ ЦИЛИНДРЕ, ИМЕЮЩЕМ ПРОИЗВОЛЬНО РАСПОЛОЖЕННУЮ ПОЛОСТЬ И НЕОДНОРОДНОЕ ПОКРЫТИЕ

## 2.1. Обзор литературы по проблеме исследования

Взять у Филатовой + новые работы. Известия ТулГУ N-3 - новые статьи. Статьи Ларина, Скобельцына, Толоконникова.

### 2.2. Постановка задачи

Рисунок и рассмотрим, пусть. И закончить Требуется найти волновые поля в упругом теле.

Рассмотрим бесконечный однородный упругий цилиндр с внешним радиусом  $R_{\odot}$ , материал которого характеризуется плотностью  $p_{\odot}$  и упругими постоянными  $\lambda_{\odot}$  и  $\mu_{\odot}$ . Цилиндр имеет произвольно расположенную цилиндрическую полость с радиусом  $R_{\odot}$ . Оси цилиндра и полости являются параллельными. Цилиндр имеет покрытие в виде неоднородного изотропного упругого слоя, внешний радиус которого равен  $R_{\odot}$ . Для решения задачи ввдем цилиндрические системы координат  $\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$  и  $\rho_{\circ}, \varphi_{\circ}, z_{\circ}$ , связанные с цилиндром и его полостью соответственно.

Полагаем, что модули упругости  $\lambda_{\odot}$  и  $\mu_{\odot}$  материала неоднородного цилиндрического слоя описываются дифференциируемыми функциями цилиндрической радиальной координаты  $\rho_{\odot}$ , а плотность  $p_{\odot}$  – непрерывной функцией координаты  $\rho_{\odot}$ .

Будем считать, что окружающая цилиндр и находящаяся в его полости жидкость являются идеальными и однородными, имеющими в невозмущенном состоянии плотности  $\rho_e, \rho_\circ$  и скорости звука  $c_e, c_\circ$  соответственно.

Пусть из внешнего пространства на цилиндр произвольным образом падает плоская звуковая волна, потенциал скоростей которой равен

$$\Psi_o = A_o \exp\{i[(\bar{k}_e) \cdot \bar{r}_\odot) - \omega t]\},\,$$

где  $A_o$  – амплитуда волны;  $\bar{k}_e$  – волновой вектор падающей волны;  $\bar{r}_\odot$  – радиусвектор;  $\omega$  – круговая частота. В дальнейшем временной множитель  $\exp\{-i\omega t\}$  будем опускать.

В цилиндрической системе координат падающая волна запишется в виде

$$\Psi_o = A_o \exp\{ik_e[\rho_{\odot}\sin\hat{\theta}_e\cos(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_e) + z_{\odot}\cos\hat{\theta}_e]\},\,$$

где  $\hat{\theta}_e$  и  $\hat{\varphi}_e$  — полярный и азимутальный углы падения волны;  $k_e=\omega/c_e$  — волновое число во внешней области.

Определим отраженную от цилиндра волну и возбужденную в его полости звуковые волны, а также найдем поля смещений в упругом цилиндре и неоднородном слое.

### 2.3. Аналитическое решение задачи

Потенциал скоростей падающей плоской волны представим в виде

$$\Psi_o(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = A_0 \exp\{i\alpha z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} i^n J_n(\beta_e \rho_{\odot}) \exp\{in(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_e)\},$$

где  $J_n(x)$  – цилиндрическая функция Бесселя порядка n;  $\alpha=k_e\cos\hat{\theta}_e$ ;  $\beta_e=\sqrt{k_e^2-\alpha^2}.$ 

В установившемся режиме колебаний задача определения акустических полей вне цилиндра и внутри его полости заключается в нахождении решений уравнений Гельмгольца

$$\Delta\Psi_{\circ} + k_{\circ}^2 \Psi_{\circ} = 0, \tag{1}$$

$$\Delta\Psi_e + k_e^2 \Psi_e = 0, \tag{2}$$

где  $\Psi_{\circ}$  – потенциал скоростей акустического поля в полости цилиндра;  $k_{\circ} = \frac{\omega}{c_{\circ}}$  – волновое число жидкости в полости цилиндра;  $\Psi_{e}$  – потенциал скоростей полного акустического поля во внешней среде.

В силу линейной постановки задачи

$$\Psi_e = \Psi_o + \Psi_s, \tag{3}$$

где  $\Psi_s$  – потенциал скоростей рассеянной звуковой волны.

Тогда из (2) получаем уравнение для нахождения  $\Psi_s$  :

$$\Delta\Psi_s + k_e^2 \Psi_s = 0. (4)$$

Уравнения (1) и (4) запишем в цилиндрических системах координат  $\rho_{\circ}, \varphi_{\circ}, z_{\circ}$  и  $\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$  соответственно.

Отраженная волна  $\Psi_s$  должна удовлетворять условиям излучения на бесконечности, а звуковая волна в полости цилиндра  $\Psi_\circ$  – условию ограниченности.

Поэтому потенциалы  $\Psi_s$  и  $\Psi_\circ$  будем искать в виде

Беты одинаковые или разные (станет ясно в граничных условиях)

$$\Psi_s(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} A_n H_n(\beta_{\odot}\rho_{\odot}) \exp\{in\varphi_{\odot}\},$$
 (5)

$$\Psi_{\circ}(\rho_{\circ}, \varphi_{\circ}, z_{\circ}) = \exp\{i\alpha z_{\circ}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} B_n H_n(\beta_{\circ}\rho_{\circ}) \exp\{in\varphi_{\circ}\}, \tag{6}$$

где  $H_n(x)$  – цилиндрическая функция Ханкеля первого рода порядка n.

Скорости частиц жидкости и акустические давления вне и внутри цилиндра определяются по следующим формулам соответственно:

$$\bar{\nu}_{\circ} = \operatorname{grad} \Psi_{\circ}; \quad P_{\circ} = i\rho_{\circ}\omega\Psi_{\circ},$$

$$\bar{\nu}_{e} = \operatorname{grad} \Psi_{e}; \quad P_{e} = i\rho_{e}\,\omega\Psi_{e}.$$

Распространение малых возмущений в упругом теле для установившегося режима движения частиц тела описывается скалярным и векторным уравнениями Гельмгольца:

$$\Delta \bar{\Phi}_{\odot} + k_{\sharp}^2 \bar{\Phi}_{\odot} = 0, \tag{7}$$

$$\Delta\Psi_{\odot} + k_{\leftrightarrow}^2 \Psi_{\odot} = 0, \tag{8}$$

где  $k_{\downarrow} = \omega/c_{\downarrow}$  и  $k_{\leftrightarrow} = \omega/c_{\leftrightarrow}$  – волновые числа продольных и поперечных упругих волн соответственно;  $\Psi_{\odot}$  и  $\bar{\Phi}_{\odot}$  – скалярный и векторный потенциалы смещения соответственно;  $c_{\leftrightarrow} = \sqrt{(\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot})/\rho_{\odot}}$  и  $c_{\downarrow} = \sqrt{\mu_{\odot}/\rho_{\odot}}$  – скорости продольных и поперечных волн соответственно.

При этом вектор смещения  $\bar{u}_{\odot}$  представляется в виде:

$$\bar{u}_{\odot} = \operatorname{grad} \Psi_{\odot} + \operatorname{rot} \bar{\Phi}_{\odot}.$$
 (9)

Векторное уравнение (8) в цилиндрической системе координат в обшем случае не распадается на три независимых скалярных уравнения относительно проекций вектора  $\bar{\Phi}_{\odot}$ , а представляет собой систему трех уравнений, решение которой сопряжено со значительными математическими трудностями.

Представим вектор  $\bar{\Phi}_{\odot}$  в виде

$$\bar{\Phi}_{\odot} = \operatorname{rot}(L\bar{e}_{z_{\odot}}) + \frac{1}{k_{\downarrow}}\operatorname{rot}\operatorname{rot}(M\bar{e}_{z_{\odot}}) = \operatorname{rot}(L\bar{e}_{z_{\odot}}) + k_{\downarrow}M\bar{e}_{z_{\odot}} + \frac{1}{k_{\downarrow}}\operatorname{grad}\left(\frac{\partial M}{\partial z_{\odot}}\right),$$

где L и M — скалярные функции пространственных координат  $\rho_\odot, \varphi_\odot, z_\odot;$   $\bar{e}_{z_\odot}$  — единичный вектор оси  $z_\odot.$ 

Тогда векторное уравнение (8) заменится двумя скалярными уравнениями Гельмгольца относительно функций L и M

$$\Delta L + k_{\downarrow}^{2} L = 0,$$
  
$$\Delta M + k_{\downarrow}^{2} M = 0.$$

 ${\bf C}$  учетом условия ограниченности функции  $\Psi, L$  и M будем искать в виде

$$\Psi_{\odot}(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} C_n H_n(\beta_{\leftrightarrow} \rho_{\odot}) \exp\{in\varphi_{\odot}\}, \tag{10}$$

$$L(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} D_n H_n(\beta_{\uparrow} \rho_{\odot}) \exp\{in\varphi_{\odot}\}, \tag{11}$$

$$M(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} E_n H_n(\beta_{\updownarrow} \rho_{\odot}) \exp\{in\varphi_{\odot}\},$$
 (12)

где 
$$\beta_{\scriptscriptstyle\leftrightarrow} = \sqrt{k_{\scriptscriptstyle\leftrightarrow}^2 - \alpha^2}, \beta_{\scriptscriptstyle\updownarrow} = \sqrt{k_{\scriptscriptstyle\updownarrow}^2 - \alpha^2}.$$

Компоненты вектора смещения  $\bar{u}_{\odot}$ , записанные через функции  $\Psi_{\odot}, L$  и M в цилиндрической системе координат, имеют вид

$$u_{\odot\rho} = \frac{\partial \Psi_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{\partial^{2} L}{\partial \rho_{\odot} \partial z_{\odot}} + \frac{k_{\downarrow}}{\rho_{\odot}} \frac{\partial M}{\partial \varphi_{\odot}}, \tag{13}$$

$$u_{\odot\varphi} = \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial \Psi_{\odot}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial^{2} L}{\partial \varphi_{\odot} \partial z_{\odot}} - k_{\updownarrow} \frac{\partial M}{\partial \rho_{\odot}}, \tag{14}$$

$$u_{\odot z} = \frac{\partial \Psi_{\odot}}{\partial z_{\odot}} - \frac{\partial^{2} L}{\partial \rho_{\odot}^{2}} - \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial L}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{1}{\rho_{\odot}^{2}} \frac{\partial^{2} L}{\partial \varphi_{\odot}^{2}}.$$
 (15)

Соотношения между компонентами тензора напряжений  $\sigma_{\odot ij}$  и вектора смещения  $\bar{u}_{\odot}$  в однородном изотропном упругом цилиндре записываются следующим образом:

Здесь номер для системы уравнений находится внизу, а должен

#### быть посередине системы

$$\sigma_{\odot\rho\rho} = \lambda_{\odot} \left( \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left( \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + u_{\odot\rho} \right) + \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial z_{\odot}} \right) + 2 \mu_{\odot} \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}},$$

$$\sigma_{\odot\varphi\varphi} = \lambda_{\odot} \left( \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left( \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + u_{\odot\rho} \right) + \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial z_{\odot}} \right) + 2 \mu_{\odot} \left( \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{u_{\odot\rho}}{\rho_{\odot}} \right),$$

$$\sigma_{\odot zz} = \lambda_{\odot} \left( \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left( \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + u_{\odot\rho} \right) + \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial z_{\odot}} \right) + 2 \mu_{\odot} \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial z_{\odot}},$$

$$\sigma_{\odot\rho\varphi} = \mu_{\odot} \left( \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{u_{\odot\varphi}}{\rho_{\odot}} \right),$$

$$\sigma_{\odot\rho z} = \mu_{\odot} \left( \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial z_{\odot}} \right),$$

$$\sigma_{\odot\varphi z} = \mu_{\odot} \left( \frac{\partial u_{\odot\varphi}}{\partial z_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial u_{\odotz}}{\partial \varphi_{\odot}} \right).$$

$$(16)$$

Уравнения движения неоднородного изотропного упругого цилиндрического слоя в случае установившихся колебаний в цилиндрической системе координат имеют вид:

$$\frac{\partial \sigma_{\otimes \rho\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial \sigma_{\otimes \rho\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{\partial \sigma_{\otimes \rhoz}}{\partial z_{\odot}} + \frac{\sigma_{\otimes \rho\rho} - \sigma_{\otimes \varphi\varphi}}{\rho_{\odot}} = -\omega^{2} p_{\odot} u_{\odot\rho},$$

$$\frac{\partial \sigma_{\otimes \rho\varphi}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial \sigma_{\otimes \varphi\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{\partial \sigma_{\otimes \varphiz}}{\partial z_{\odot}} + \frac{2}{\rho_{\odot}} \sigma_{\otimes \rho\varphi} = -\omega^{2} p_{\odot} u_{\odot\varphi},$$

$$\frac{\partial \sigma_{\otimes \rhoz}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial \sigma_{\otimes \varphiz}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{\partial \sigma_{\odot zz}}{\partial z_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \sigma_{\otimes \rho z} = -\omega^{2} p_{\odot} u_{\odot z},$$
(17)

где  $u_{\circledcirc\rho}, u_{\circledcirc\varphi}, u_{\circledcirc z}$  — компоненты вектора смещения  $\bar{u}_{\circledcirc}$  частиц неоднородного слоя;

 $\sigma_{\odot ij}$  — компоненты тензора напряжений в неоднородном слое.

Соотношения между компонентами тензора напряжений  $\sigma_{\odot ij}$  и вектора смещения  $\bar{u}_{\odot}$  в неоднородном упругом цилиндрическом слое аналогичны соотношениям (16) для однородного упругого цилиндра, при этом упругие постоянные  $\lambda_{\odot}$  и  $\mu_{\odot}$  следует заменить на функции  $\lambda_{\odot} = \lambda_{\odot}(\rho_{\odot})$  и  $\mu_{\odot} = \mu_{\odot}(\rho_{\odot})$ .

Используя эти соотношения, запишем уравнения (17) через компоненты

вектора смещения  $\bar{u}_{\odot}$ . Получим

$$\left(\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}\right) \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}^{2}} + \left(\frac{\partial \lambda_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} + 2\frac{\partial \mu_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}}\right) \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}^{2}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left(\frac{\partial \lambda_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{\lambda_{\odot} + 3\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}}\right) \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left(\frac{\partial \lambda_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{\lambda_{\odot} + 3\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}}\right) \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left(\frac{\partial \lambda_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}}\right) \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left(\frac{\partial \lambda_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} - \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} + \omega^{2} p_{\odot}\right) u_{\odot\rho} = 0,$$

$$\frac{\lambda_{\odot} + \mu_{\odot}}{\rho_{\odot}} \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \rho_{\odot} \partial \varphi_{\odot}} + \frac{1}{\rho_{\odot}} \left(\frac{\partial \mu_{\odot}}{\partial \rho_{\odot}} + \frac{\lambda_{\odot} + 3\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}}\right) \frac{\partial u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}} + \mu_{\odot} \frac{\partial^{2} u_{\odot\varphi}}{\partial \varphi_{\odot}^{2}} + \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} + \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} + \frac{\lambda_{\odot} + 2\mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} + \frac{\lambda_{\odot} + \mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}^{2}} + \frac{\lambda_{\odot} + \mu_{\odot}}{\rho_{\odot}^{2}} \frac{\partial^{2} u_{\odot\rho}}{\partial \varphi_{\odot}^{2}$$

Функции  $u_{\rho_\odot}(\rho_\odot,\varphi_\odot,z_\odot),\ u_{\varphi_\odot}(\rho_\odot,\varphi_\odot,z_\odot)$  и  $u_{z_\odot}(\rho_\odot,\varphi_\odot,z_\odot)$  будем искать в виде разложений

$$u_{\rho_{\odot}}(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha_{\odot}z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} u_{\rho_{\odot}n}(\rho_{\odot}) \exp\{in(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_{\odot})\},$$

$$u_{\varphi_{\odot}}(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha_{\odot}z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} u_{\varphi_{\odot}n}(\rho_{\odot}) \exp\{in(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_{\odot})\}, \qquad (19)$$

$$u_{z_{\odot}}(\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}) = \exp\{i\alpha_{\odot}z_{\odot}\} \sum_{n=-\infty}^{\infty} u_{z_{\odot}n}(\rho_{\odot}) \exp\{in(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_{\odot})\}.$$

Коэффициенты  $A_n$ ,  $B_n$ ,  $C_n$ ,  $D_n$ ,  $E_n$  разложений (5), (6), (5), (10), (11), (12) и функции  $u_{\rho_{\odot}n}(\rho_{\odot})$ ,  $u_{\varphi_{\odot}n}(\rho_{\odot})$  и  $u_{z_{\odot}n}(\rho_{\odot})$  из разложений (19) подлежат определению из граничных условий.

Граничные условия на внешней поверхности слоя заключаются в равенстве нормальных скоростей частиц упругой неоднородной среды и жидкости, равенстве на ней нормального напряжения и акустического давления, отсутствии касательных напряжений:

$$\rho_{\odot} = R_{\odot}: -iwu_{\rho_{\odot}} = v_{\rho_e}, \quad \sigma_{\rho\rho_{\odot}} = -P_e, \quad \sigma_{\rho\varphi_{\odot}} = 0, \quad \sigma_{\rho z_{\odot}} = 0. \tag{20}$$

На внутренней поверхности слоя при переходе через границу раздела упругих сред должны быть непрерывны составляющие вектора смещения частиц, а также нормальные и тангенциальные напряжения:

$$\rho_{\odot} = R_{\odot}: \quad u_{\rho_{\odot}} = u_{\rho_{\odot}}, \quad u_{\varphi_{\odot}} = u_{\varphi_{\odot}}, \quad u_{z_{\odot}} = u_{z_{\odot}},$$

$$\sigma_{\rho\rho_{\odot}} = \sigma_{\rho\rho_{\odot}}, \quad \sigma_{\rho\varphi_{\odot}} = \sigma_{\rho\varphi_{\odot}}, \quad \sigma_{\rho z_{\odot}} = \sigma_{\rho z_{\odot}}.$$

$$(21)$$

На границе полости  $\rho_{\circ} = R_{\circ}$  должны выполняться граничные условия, заключающиеся в отсутствии нормальных и тангециальных составляющих тензора напряжений

$$\rho_{\circ} = R_{\circ}: -iwu_{\rho_{\odot}} = v_{\rho_{\circ}}, \quad \sigma_{\rho\rho_{\odot}} = -P_{\circ}, \quad \sigma_{\rho\varphi_{\odot}} = 0, \quad \sigma_{\rho z_{\odot}} = 0.$$
 (22)

Используя формулы

$$v_{\rho_e} = \frac{\partial (\Psi_o + \Psi_s)}{\partial \rho}, \quad P_e = iwp_e(\Psi_o + \Psi_s)$$

и выражение (16) запишем граничные условия (20) через функции  $\Psi_s,\ u_\rho,\ u_\varphi,\ u_z.$  Получим при  $\rho_\odot=R_\odot$ 

$$\frac{\partial(\Psi_o + \Psi_s)}{\partial \rho} = -iwu_{\rho_{\odot}},\tag{23}$$

$$\lambda \left( \frac{\partial u_{\rho}}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho} \left( \frac{\partial u_{\varphi}}{\partial \varphi} + u_{\rho} \right) + \frac{\partial u_{z}}{\partial z} \right) + 2 \mu \frac{\partial u_{\rho}}{\partial \rho} = -iwp_{e}(\Psi_{o} + \Psi_{s}), \quad (24)$$

$$\lambda \left( \frac{\partial u_{\rho}}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho} \left( \frac{\partial u_{\varphi}}{\mu} \left( \frac{1}{\rho} \frac{\partial u_{\rho}}{\partial \varphi} + \frac{\partial u_{\varphi}}{\partial \rho} - \frac{u_{\varphi}}{\rho} \right) \right) = 0, \tag{25}$$

$$\mu \left( \frac{\partial u_z}{\partial \rho} + \frac{\partial u_\rho}{\partial z} \right) = 0. \tag{26}$$

Аналогично, используя выражения (13), (16) запишем граничные условия (21) через функции  $u_{\rho}, u_{\varphi}, u_{z}, \Psi_{\odot}, L$  и M, а граничные условия (21) через  $\Psi_{\odot}, L$  и M.

Подставив разложения (19) в уравнения (18), воспользовавшись уравнением для присоединенных многочленов Лежандра и свойством ортогональности этих многочленов, получим для каждого индекса n ( $n = 0, 1, \ldots$ ; систему линейных однородных обыкновенных дифференциальных уравнений второго порядка относительно неизвестных функций  $u_{\rho n}(\rho_{\odot})$ ,  $u_{\varphi n}(\rho_{\odot})$  и  $u_{z n}(\rho_{\odot})$ . А подставив разложения (19) в полученные граничные условия, найдем краевые условия и сможем решить систему дифференциальных уравнений. После ее решения определим коэффициенты  $A_n$ ,  $B_n$ ,  $C_n$ ,  $D_n$ ,  $E_n$  разложений (5), (6), (5), (10), (11), (12) для каждой индекса n, а зная коэффициенты  $A_n$ , по формуле (5) найдем акустическое поле, рассеяное упругим цилиндром, имеющим произвольно расположенную полость и неоднородное покрытие.

2.4. Решение краевой задачи для системы обыкновенных дифференциальных уравнений

3. ЧИСЛЕННЫЕ ИССЛЕДОВАНИЯ

### 3.1. Диаграмма направленности

## 3.2. Частотные характеристики

### ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Была поставлена задача о дифракции плоских звуковых волн на упругой сфере, имеющей произвольно расположенную полость и неоднородное покрытие. В данной работе приведены основные уравнения колебаний, а также разложения в ряд искомых функций для внешней среды сферы, а также полости тела.

## ЛИТЕРАТУРА

## ПРИЛОЖЕНИЕ