

# СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ . . . . .	3
1. Постановка задачи . . . . .	4
2. Определение волновых полей . . . . .	6
ЗАКЛЮЧЕНИЕ . . . . .	10

# ВВЕДЕНИЕ

Потребность в изучении дифракции на различных телах очень высока. Знания, полученные путем изучения дифракции с помощью моделей, используются как в гидроакустике и эхолокации, так и в других областях. В дефектоскопии основной задачей является обнаружение различных включений в однородном теле. Это позволяет проводить исследование различных объектов методом неразрушающего контроля.

## **вставить ссылки**

Однако аппроксимация реального первичного акустического поля плоской волной справедлива только тогда, когда расстояние от источника звука до рассеивателя много больше длины звуковой волны. На практике это условие часто не выполняется. В этом случае нельзя не учитывать криволинейность фронта падающей волны. Расходимость падающей волны приводит не только к количественным, но и качественным изменениям дифракционной картины. Наибольший интерес представляет изучение дифракции звуковых волн, излучаемых цилиндрическими и сферическими источниками. С помощью таких источников можно моделировать акустические поля сложных излучателей.

В настоящей работе рассматривается задача о рассеянии цилиндрических звуковых волн упругой сферой, имеющей произвольно расположенную полость и радиально-неоднородное покрытие. С помощью таких покрытий можно изменять звукоотражающие свойства тел. Такой слой возможно сделать в промышленных условиях, комбинируя несколько тонких однородных слоев с различными механическими характеристиками. В качестве рассматриваемого тела выбрана сфера, т.к. более сложные тела можно аппроксимировать с помощью сферы. В ходе работы получено аналитическое описание акустического поля, рассеянного телом. Представлены результаты расчетов диаграмм направленности рассеянного поля.

# 1. Постановка задачи

	Внешняя среда о	Полость и	Сфера п	Слой ш
Координаты	Прямоугольные			
	—	$x_o, y_o, z_o$	$x_{\odot}, y_{\odot}, z_{\odot}$	$x_{\odot}, y_{\odot}, z_{\odot}$
	Цилиндрические			
	(источник) $\rho_e, \varphi_e, z_e$	$\rho_o, \varphi_o, z_o$	$\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$	$\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$
	Сферические			
	—	$r_o, \theta_o, \varphi_o$	$r_{\odot}, \theta_{\odot}, \varphi_{\odot}$	$r_{\odot}, \theta_{\odot}, \varphi_{\odot}$
Расстояние от сферы	$\hat{\rho}_e, \hat{\varphi}_e$	$\hat{\rho}_o, \hat{\varphi}_o$		
Плотность	$p_e$	$p_o$	$p_{\odot}$	$p_{\odot}$
Давление	$P_e$	$P_o$	$P_{\odot}$	$P_{\odot}$
Размер	—	$R_o$	$R_{\odot}$	$R_{\odot}$
Скорость звука	$c_e$	$c_o$	—	—
Потенциал скоростей волн	источника: $\Psi_o(o: j_{\odot})$ рассеянной: $\Psi_s(o: h_{\odot})$ полной: $\Psi_e(o: j_{\odot} + h_{\odot})$	$\Psi_o$ (г: $j_o$ )	$\Psi_{\odot}, \Phi_{\odot}$ (ш: $j_{\odot} + h_o$ )	—
Волновое число	$k_e$	$k_o$	$k_{\odot}$	$k_{\odot}$

Таблица 1: Обозначения, используемые в работе

Рассмотрим изотропный однородный упругий шар радиуса  $R_{\odot}$ , плотность материала которого  $p_{\odot}$ , упругие постоянные  $\lambda_{\odot}$  и  $\mu_{\odot}$ , содержащий произвольно расположенную сферическую полость с радиусом  $R_{\circ}$ . Шар имеет покрытие в виде неоднородного изотропного упругого слоя, внешний радиус которого равен  $R_{\odot}$ .

Свяжем с полостью тела и с самим телом прямоугольные системы координат  $x_{\circ}, y_{\circ}, z_{\circ}$  и  $x_{\odot}, y_{\odot}, z_{\odot}$  соответственно так, чтобы соответствующие оси обеих систем координат были параллельны. С декартовыми системами координат  $x_{\circ}, y_{\circ}, z_{\circ}$  и  $x_{\odot}, y_{\odot}, z_{\odot}$  свяжем сферические координаты  $r_{\circ}, \theta_{\circ}, \varphi_{\circ}$  и  $r_{\odot}, \theta_{\odot}, \varphi_{\odot}$ .

Полагаем, что модули упругости  $\lambda_{\odot}$  и  $\mu_{\odot}$  материала слоя описываются дифференцируемыми функциями радиальной координаты  $r_{\odot}$  сферической системы координат  $(r_{\odot}, \theta_{\odot}, \varphi_{\odot})$ , а плотность  $p_{\odot}$  — непрерывной функцией координаты  $r_{\odot}$ . Окружающая тело и находящаяся в его полости жидкости — идеальные и однородные, имеющие плотности  $p_e, p_{\circ}$  и скорости звука  $c_e, c_{\circ}$  соответственно.

Определим отраженные от тела и возбужденные в его полости волны, а также найдем поля смещений в упругом материале шара и неоднородном слое.

## 2. Определение волновых полей

Пусть из внешнего пространства на шар падает цилиндрическая звуковая волна, излучаемая бесконечно длинным линейным источником, который в цилиндрической системе координат  $\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$  с началом в центре шара имеет координаты  $\rho_{\odot} = \hat{\rho}_e, \varphi_{\odot} = \hat{\varphi}_e$  и параллелен оси  $z_{\odot}$ .

Потенциал скоростей гармонической звуковой волны, излучаемой цилиндрическим источником порядка  $n$ , запишем в виде:

$$\Psi_o(\rho_e, \varphi_e, t) = A_o H_n(k_e \rho_e) \exp[i(n\varphi_e - \omega t)], \quad \text{где} \quad (1)$$

$\rho_e, \varphi_e, z_e$  — цилиндрическая система координат, связанная с источником, оси которой одинаково ориентированы с осями координат  $\rho_{\odot}, \varphi_{\odot}, z_{\odot}$  рассеивателя.

$A_o$  — амплитуда волны;

$H_n$  — цилиндрическая функция Ханкеля первого рода;

$k_e = \omega_e/c_e$  — волновое число окружающей тело жидкости;

$\omega_e$  — круговая частота.

При этом координата  $\rho_e$  представляет собой расстояние от точки пространства до оси излучающего цилиндра. Оно также выражается через координаты цилиндрической системы координат, связанной с телом:

$$\rho_e = (\rho_{\odot}^2 + \hat{\rho}_e^2 - 2\hat{\rho}_e\rho_{\odot}\cos(\varphi_{\odot} - \hat{\varphi}_e))^{1/2}.$$

Рассмотрим монохроматическую симметричную цилиндрическую волну, которая излучается бесконечно длинным линейным источником, параллельным оси  $z$ . Она описывается с помощью цилиндрической функции Ханкеля первого рода нулевого порядка. Потенциал скоростей такой волны представляется в виде

$$\Psi_0(\tilde{\rho}, t) = A_0 H_0(k_0 \tilde{\rho}) e^{-i\omega t}.$$

В дальнейшем временной множитель  $\exp(-i\omega t)$  будем опускать.

Воспользовавшись теоремой сложения для цилиндрических функций Бесселя представим потенциал скоростей падающей волны в системе координат  $\rho, \varphi, z$  следующими разложениями:

$$\Psi_0(\tilde{\rho}, \tilde{\varphi}) = A_0 \sum_{m=0}^{\infty} (2 - \delta_{0m}) \cos(m(\tilde{\varphi} - \tilde{\varphi}_0)) \begin{cases} J_m(k_0 \tilde{\rho}_0) H_m(k_0 \tilde{\rho}), & \tilde{\rho} > \tilde{\rho}_0; \\ H_m(k_0 \tilde{\rho}_0) J_m(k_0 \tilde{\rho}), & \tilde{\rho} < \tilde{\rho}_0, \end{cases}$$

где  $J_m$  — цилиндрическая функция Бесселя первого рода порядка  $m$ ;

$\delta_{0m}$  — символ Кронекера.

Задача определения акустических полей вне упругого тела и внутри его полости в установившемся режиме колебаний заключается в нахождении решений уравнения Гельмгольца:

$$\Delta \Psi^{(0)} + k_0^2 \Psi^{(0)} = 0; \quad (2)$$

$$\Delta \Psi^{(1)} + k_1^2 \Psi^{(1)} = 0, \quad (3)$$

где  $\Psi^{(0)}$  — потенциал скоростей полного акустического поля во внешней среде;

$\Psi^{(1)}$  — потенциал скоростей акустического поля в полости тела;

$k_1 = \frac{\omega}{c_1}$  — волновое число находящейся в полости жидкости.

При этом скорости частиц жидкости и акустическое давление вне тела ( $j = 0$ ) и внутри полости ( $j = 1$ ) определяются по следующим формулам соответственно:

$$\bar{v}_j = \text{grad } \Psi^{(j)}; \quad p_j = i\rho_j \omega \Psi^{(j)} \quad (j = 0, 1). \quad (4)$$

В силу линейной постановки задачи для  $\Psi^{(0)}$  и  $\Psi_0$  справедливо

$$\Psi^{(0)} = \Psi_0 + \Psi_s, \quad \text{где} \quad (5)$$

$\Psi_s$  — потенциал скоростей рассеянной звуковой волны.

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

$$\Delta \Psi_s + k_0^2 \Psi_s = 0. \quad (6)$$

Из-за произвольного расположения полости в теле потенциалы  $\Psi^{(1)}$  и  $\Psi_s$  не будут проявлять свойства симметрии. Уравнения (3) и (6) запишем в сферических системах координат  $(r_1, \theta_1, \varphi_1)$  и  $(r_2, \theta_2, \varphi_2)$  соответственно:

$$\frac{1}{r_1^2} \frac{\partial}{\partial r_1} \left( r_1^2 \frac{\partial \Psi^{(1)}}{\partial r_1} \right) + \frac{1}{r_1^2 \sin^2 \theta_1} \frac{\partial \Psi^{(1)}}{\partial \varphi_1^2} + \frac{1}{r_1^2 \sin \theta_1} \frac{\partial}{\partial \theta_1} \left( \sin \theta_1 \frac{\partial \Psi^{(1)}}{\partial \theta_1} \right) + k_1^2 \Psi^{(1)} = 0; \quad (7)$$

$$\frac{1}{r_2^2} \frac{\partial}{\partial r_2} \left( r_2^2 \frac{\partial \Psi_s}{\partial r_2} \right) + \frac{1}{r_2^2 \sin^2 \theta_2} \frac{\partial \Psi_s}{\partial \varphi_2^2} + \frac{1}{r_2^2 \sin \theta_2} \frac{\partial}{\partial \theta_2} \left( \sin \theta_2 \frac{\partial \Psi_s}{\partial \theta_2} \right) + k_0^2 \Psi_s = 0. \quad (8)$$

Звуковая волна в полости тела  $\Psi^{(1)}$  должна удовлетворять условию ограниченности, а отраженная волна  $\Psi_s$  — условиям излучения на бесконечности.

Поэтому потенциалы  $\Psi_s$  и  $\Psi^{(1)}$  будем искать в виде

$$\Psi_s(r_2, \theta_2, \varphi_2) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n A_{nm}^{(0)} h_n(k_0 r_2) P_n^m(\cos \theta_2) \cos(m(\varphi_2 - \tilde{\varphi}_0)); \quad (9)$$

$$\Psi^{(1)}(r_1, \theta_1, \varphi_1) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n B_{nm}^{(1)} j_n(k_1 r_1) P_n^m(\cos \theta_1) \cos(m(\varphi_1 - \tilde{\varphi}_0)), \quad (10)$$

где  $h_n(x)$  и  $j_n(x)$  — сферические функции Ханкеля первого рода и Бесселя соответственно;

$P_n(x)$  — многочлен Лежандра степени  $n$ .

**continue...**

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

$$\Delta \Psi^{(2)} + k_{2l}^2 \Psi^{(2)} = 0; \quad (11)$$

$$\Delta \Phi^{(2)} + k_{2\tau}^2 \Phi^{(2)} = 0, \quad (12)$$

где  $k_{2l}$  — волновое число продольных волн со скоростью распространения  $c_l = \sqrt{\frac{(\lambda + 2\mu)}{\rho}}$ ;

$k_{2\tau}$  — волновое число поперечных волн со скоростью распространения  $c_\tau = \sqrt{\frac{\mu}{\rho}}$ ;  $\Psi^{(2)}$  и  $\Phi^{(2)}$  — скалярный и векторный потенциалы смещения соответственно.

Вектор смещения  $\mathbf{u}^{(2)}$  частиц упругого тела определяется по формуле

$$\mathbf{u}^{(2)} = \text{grad } \Psi^{(2)} + \text{rot } \Phi^{(2)}.$$

Потенциал смещения  $\Psi^{(2)}$  будем искать в виде ряда по двум локальным сферическим функциям:

$$\Psi^{(2)} = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=-n}^n A_{nm}^{(2)} h_n(k_{2l} r_1) P_n^m(\cos \theta_1) e^{im\varphi_1} + B_{nm}^{(2)} j_n(k_{2l} r_2) P_n^m(\cos \theta_2) e^{im\varphi_2}$$

Векторный потенциал  $\Phi^{(2)}$  может быть представлен в виде суммы:

$$\Phi^{(2)} = rV\bar{e}_r + \text{rot}(rW\bar{e}_r),$$

где  $\bar{e}_r$  — орт координатной оси  $r$  сферической системы координат  $r, \theta, \varphi$ ,

функции  $V$  и  $W$  удовлетворяют скалярным уравнениям Гельмгольца

$$\Delta V + k_{2\tau}^2 V = 0, \quad (13)$$

$$\Delta W + k_{2\tau}^2 W = 0. \quad (14)$$

Функции  $V$  и  $W$  будем искать в виде:

$$V = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=-n}^n C_{nm}^{(2)} h_n(k_{2l}r_1) P_n^m(\cos \theta_1) e^{im\varphi_1} + D_{nm}^{(2)} j_n(k_{2l}r_2) P_n^m(\cos \theta_2) e^{im\varphi_2}, \quad (15)$$

$$W = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=-n}^n E_{nm}^{(2)} h_n(k_{2l}r_1) P_n^m(\cos \theta_1) e^{im\varphi_1} + F_{nm}^{(2)} j_n(k_{2l}r_2) P_n^m(\cos \theta_2) e^{im\varphi_2}. \quad (16)$$

Коэффициенты разложений  $A_{nm}^{(1)}, B_{nm}^{(0)}, A_{nm}^{(2)}, B_{nm}^{(2)}, C_{nm}^{(2)}, D_{nm}^{(2)}, E_{nm}^{(2)}, F_{nm}^{(2)}$  подлежат определению из граничных условий, которые заключаются в равенстве нормальных скоростей частиц упругой среды и жидкости на внешней поверхности слоя и внутренней поверхности полого шара; равенстве на них нормального напряжения и акустического давления; отсутствии на этих поверхностях касательных напряжений. На внутренней поверхности слоя при переходе через границу раздела упругих сред должны быть непрерывны составляющие вектора смещения частиц, а также нормальные и тангенциальные напряжения. Имеем:

$$\text{при } r_1 = R_1 : \quad \odot_{rr} = -p_1; \quad \odot_{r\theta} = 0; \quad \odot_{r\varphi} = 0; \quad -i\omega u_r = v_{1r};$$

$$\text{при } r_2 = R_2 : \quad \odot_{rr} = -p_2; \quad \odot_{r\theta} = 0; \quad \odot_{r\varphi} = 0; \quad -i\omega u_r = v_{2r};$$



# ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Была поставлена задача о дифракции цилиндрических 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.