

## КИНЕТИЧЕСКИЕ И ГЕОМЕТРИЧЕСКИЕ УСЛОВИЯ СОВМЕСТИСТИ НА ПОВЕРХНОСТИ РАЗРЫВА

**РЫЧКОВ Виктор Афанасьевич**

кандидат физико-математических наук, доцент

Поволжский государственный университет телекоммуникаций и информатики  
г. Самара, Россия

*Рассматривается непрерывная и дифференцируемая в двух областях, примыкающих к поверхности с двух сторон, функция. На поверхности функция и ее частные производные могут претерпевать разрыв. Получены геометрические и кинетические условия совместности для производных первого порядка. Далее получены и доказаны условия совместности для скачков производных n-го порядка.*

**Ключевые слова:** нормальные скачки производных, кинетические и геометрические условия совместности, скачки, контравариантный тензор, Адамар.

Пусть  $f(x_i)$  – некоторая функция декартовых координат  $x_i$

Если точка  $x_i$  лежит на поверхности  $\Sigma$ , то  $x_i = x_i(y^\alpha)$ , и функцию  $f$  можно рассматривать как функцию,  $y^1, y^2$  на поверхности.

Частные производные функции  $f$  определяются соотношениями

$$f_{,i} = f_n v_i + g^{\alpha\beta} f_{,\alpha} x_{i,\beta}, \quad (1)$$

где  $f_n = f_{,i} v_i$  – производная по нормали к  $\Sigma$ .

Пусть функция  $f(x_i, t)$  – непрерывная и дифференцируемая в каждой из областей  $V^+$ ,  $V^-$  примыкающих к поверхности  $\Sigma$  с двух сторон. На самой поверхности  $\Sigma$  функция  $f$  и ее частные производные могут претерпевать разрыв. Пусть  $f^+$  значение  $f$  на поверхности  $\Sigma$  на подходе к  $\Sigma$  по точкам области  $V^+$ , а  $f^-$  по точкам области  $V^-$ .

Продолжим  $f^+$  в область  $V^-$ , а  $f^-$  в область  $V^+$  так, чтобы каждая из них была непрерывной и дифференцируемой в области  $V^+$ ,  $V^-$ .

Тогда имеем из (1):

$$f_i^+ = f_n^+ v_i + g^{\alpha\beta} f_{,\alpha}^+ x_{i,\beta};$$

$$f_i^- = f_n^- v_i + g^{\alpha\beta} f_{,\alpha}^- x_{i,\beta} \quad (2)$$

$$\frac{\delta f^+}{\delta t} = \dot{f}^+ + f_n^+ c; \quad \frac{\delta f^-}{\delta t} = \dot{f}^- + f_n^- c \quad (3)$$

Вычитая из первых соотношений (2) и (3) соответственно вторые соотношения, получим:

$$[f_{,i}] = [f_n] v_i + g^{\alpha\beta} [f_{,\alpha}] x_{i,\beta} \quad (4)$$

$$[\dot{f}] = -[f_n] c + \frac{\delta [f]}{\delta t}, \quad (5)$$

Здесь  $[f_{,i}] = f_{,i}^+ - f_{,i}^-$ ;  $[\dot{f}] = \dot{f}^+ - \dot{f}^-$ ,  
 $[f_n] = f_n^+ - f_n^-$ ,  $[f_{,i}] = f^+ - f^-$ .

Выражения (4) и (5) – геометрические и кинематические условия совместности для производных первого порядка соответственно.

Если  $f$  непрерывна на  $\Sigma$ , то из (4) и (5) получаем условия совместности Адамара

$$[f_{,i}] = [f_n] v_i, \quad [\dot{f}] = -[f_n] c \quad (6)$$

Обобщая формулу (1), имеем

$$f_{,in\dots n}^{(k)} = f_{,n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + (k-1) g^{\alpha\beta} g^{\sigma\gamma} b_{\alpha\sigma} x_{i,\beta} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)},$$

$$f_{,in\dots n}^{(k)} = \frac{\partial^k f}{\partial x_i \partial x_j \dots \partial x_e} v_i \dots v_e; \quad f_{,n\dots n}^{(k)} = \frac{\partial^k f}{\partial x_i \partial x_j \dots \partial x_e} v_i \dots v_e \quad (7)$$

Докажем справедливость формулы (7). Для этого спроектируем это равенство на три неколлинеарные направления.

Проектируя (7) на  $v_i$ , и учитывая, что

$x_{i,\beta} v_i = 0$ , получаем

$$f_{,n\dots n}^{(k)} = f_{,in\dots n}^{(k)} v_i = \frac{\partial^{k-1}}{\partial x_j \dots \partial x_e} \left( \frac{\partial f}{\partial x_j} \right) v_j \dots v_e v_i$$

Проектируя (7) на  $x_{j,\tau}$ , находим

$$f_{,in\dots n}^{(k)} x_{j,\tau} = g^{\alpha\beta} g_{\tau\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + (k-1) g^{\alpha\beta} g^{\sigma\gamma} b_{\alpha\sigma} g_{\tau\beta} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)} = (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\tau} +$$

$$+ (k-1) g^{\sigma\gamma} b_{\tau\sigma} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)} = \left( \frac{\partial^{k-1} f}{\partial x_j \dots \partial x_e} \right)_{,\tau} \cdot v_j \dots v_e + \frac{\partial^{k-1} f}{\partial x_j \dots \partial x_e} (v_j \dots v_e)_{,\tau} + (k-1) g^{\sigma\gamma} b_{\tau\sigma} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)}.$$

Подставляя (7), получаем  
 $\frac{\partial^{k-1} f}{\partial x_j \dots \partial x_e} (v_j \dots v_e)_{,\tau} + (k-1)g^{\sigma\gamma} b_{\tau\sigma} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)} = 0,$

А так как

$$f_{,in\dots n}^{(k)} x_{j,\tau} = \left( \frac{\partial^{k-1} f}{\partial x_j \dots \partial x_e} \right)_{,\tau} \cdot v_j \dots v_e,$$

То равенство (7) справедливо и при проектировании на  $x_{j,\tau}$ . Таким образом формула (7) доказана.

Обобщающая формула имеет вид:

$$f_{,tn\dots n}^{(k)} = \frac{\delta f_{,n\dots n}^{(k-1)}}{\delta t} - c f_{,n\dots n}^{(k)} + (k-1)g^{\alpha\beta} c_{,\alpha} x_{\alpha\beta} f_{,en\dots n}^{(k-1)} \quad (8)$$

Покажем справедливость (8). Для чего

вычислим производную.

$$\begin{aligned} \frac{\delta f_{,n\dots n}^{(k-1)}}{\delta t} &= \frac{\partial}{\partial t} f_{,n\dots n}^{(k-1)} + c \frac{\partial}{\partial x_i} f_{,n\dots n}^{(k-1)} v_j = f_{,tn\dots n}^{(k)} + c f_{,n\dots n}^{(k)} + \frac{\partial^{k-1} f}{\partial x_j \dots \partial x_e} \frac{\delta}{\delta t} (v_j \dots v_e) = \\ &= f_{,tn\dots n}^{(k)} + c f_{,n\dots n}^{(k)} + (k-1) f_{,en\dots n}^{(k-1)} \frac{\delta v_e}{\delta t} \end{aligned}$$

Подставляя  $\delta v_e / \delta t$ , получаем

$$\frac{\delta f_{,n\dots n}^{(k-1)}}{\delta t} = f_{,tn\dots n}^{(k)} + c f_{,n\dots n}^{(k)} + (k-1)g^{\alpha\beta} c_{,\alpha} x_{e,\gamma} f_{,en\dots n}^{(k-1)}$$

Последняя формула эквивалентна равенству (8).

Соотношения (7) и (8) выражают значения производных  $f_{,in\dots n}^{(k)}$  и  $f_{,tn\dots n}^{(k)}$  через  $f_{,n\dots n}^{(k)}$ ,  $f_{,n\dots n}^{(k-1)}$ ,  $f_{,en\dots n}^{(k-1)}$   $x_{e\gamma}$ . Для определения последнего значения (7) положим вместо  $k$  индекс  $k-1$ , получим

$$f_{,en\dots n}^{(k-1)} x_{e\gamma} = (f_{,n\dots n}^{(k-2)})_{,\gamma} + (k-2)g^{\rho\tau} b_{\gamma\rho} x_{e,\tau} f_{,en\dots n}^{(k-2)}. \quad (9)$$

Подставляя (9) в равенство (7), находим

$$\begin{aligned} f_{,in\dots n}^{(k)} &= f_{,n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + (k-1)g^{\alpha\beta} g^{\sigma\gamma} b_{\alpha\sigma} g_{\tau\beta} x_{i,\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-2)})_{,\gamma} + \\ &+ (k-1)(k-2)g^{\alpha\beta} g^{\sigma\gamma} b_{\alpha\sigma} g^{\beta\tau} x_{i,\beta} b_{\gamma\rho} x_{e,\tau} f_{,en\dots n}^{(k-2)} \end{aligned} \quad (10)$$

Соотношение (10) выражает значения  $f_{,in\dots n}^{(k)}$  через  $f_{,n\dots n}^{(k)}$ ,  $f_{,n\dots n}^{(k-1)}$ ,  $f_{,n\dots n}^{(k-2)}$ ,  $f_{,en\dots n}^{(k-2)}$   $x_{e,\tau}$ , причем последнюю величину можно

вычислить по (9) при значении  $k$  на единицу меньше и исключить из соотношений (10). Прделав эту процедуру  $(M-1)$  раз, получим

$$\begin{aligned} f_{,in\dots n}^{(k)} &= f_{,n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + \sum_{R=2}^M C_{R-1}^{k-R} (R-1)! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (f_{,n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha_R} B_{\alpha_1}^{\alpha_R} + \\ &+ C_{R-1}^{k-M-1} M! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} x_{e,\alpha_{M+1}} f_{,en\dots n}^{(R-M)} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+1}}, \end{aligned} \quad (11)$$

Здесь

$$B_{\alpha_1}^{\alpha_R} = \prod_{N=2}^R b_{\alpha_{N-1}}^{\alpha_N} = \prod_{N=2}^R b_{\alpha_{N-1}} \beta_N g^{\alpha_N \beta_N} = b_{\alpha_1 \beta_2} g^{\alpha_2 \beta_2} b_{\alpha_2 \beta_3} \dots b_{\alpha_{R+1} \beta_R} g^{\alpha_R \beta_R}. \quad (12)$$

Доказательство (11) построим методом индукции. При  $M=1$  правая часть (11) преобразуется к виду

$$f_{,in\dots n}^{(k)} = f_{,n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{,n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + (R-1)g^{\alpha_1\beta_1} b_{\alpha_1\beta_2} g^{\alpha_2\beta_2} x_{i,\beta_1} x_{i,\beta_2} f_{,n\dots n}^{(R-1)}$$

При  $M=2$ , расписав правую часть равенства (11), получаем формулу (10).

Пусть формула (11) верна для  $M$ , покажем, что тогда она верна и для  $M+1$ . Из (9) получаем

$$f_{e,n\dots n}^{(k-M)} x_{e,\alpha_{M+1}} = (f_{n\dots n}^{(R-M-1)})_{,\alpha_{M+1}} + (R - M - 1)g^{\rho\tau} b_{\alpha_{M-1}} x_{e,\tau} f_{e,n\dots n}^{R-M-1}. \quad (14)$$

Подставляем (14) в правую часть (11), находим

$$f_{in\dots n}^{(k)} = f_{n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + \sum_{R=2}^M C_{k-1}^{k-R} (R-1)! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (f_{n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha_R} B_{\alpha_1}^{\alpha_R} + C_{k-1}^{k-M-1} M! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (f_{n\dots n}^{(R-M-1)})_{,\alpha_{M+1}} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+1}} + C_{R-1}^{R-M-1} M! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (R-M-1) g^{\rho\tau} b_{\alpha_{M+1}} x_{e,\tau} f_{e,n\dots n}^{R-M-1} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+1}} = f_{n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + \sum_{R=2}^M C_{k-1}^{k-R} (R-1)! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (f_{n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha_R} B_{\alpha_1}^{\alpha_R} + C_{k-1}^{k-M-1} M! (R-M-1) g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} g^{\rho\tau} b_{\alpha_{M+1}\rho} x_{e,\tau} f_{e,n\dots n}^{R-M-1} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+1}}.$$

Так как  $C_{k-1}^{k-M-1} M! (R-M-1) = C_{k-1}^{k-(M+1)-1} (M+1)!$ , то для доказательства исходного соотношения достаточно показать, что  $g^{\rho\tau} b_{\alpha_{M+1}} x_{e,\tau} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+1}} = x_{e,\alpha_{M+2}} B_{\alpha_1}^{\alpha_{M+2}}$ .

Последнее равенство следует из (12), если положить

$\tau = \alpha_{M+2}, \rho = \beta_{M+2}$   
Равенство (11) доказано для  $M=1,2,\dots$ , (K-1), так как при  $k=1$  формула (7) переходит в (1), и при  $M=k$

$$f_{in\dots n}^{(k)} = f_{n\dots n}^{(k)} v_i + g^{\alpha\beta} x_{i,\beta} (f_{n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} + \sum_{R=2}^k C_{k-1}^{k-R} (R-1)! g^{\alpha_1\beta_1} x_{i,\beta_1} (f_{n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha_R} B_{\alpha_1}^{\alpha_R}. \quad (15)$$

Рассмотрим контравариантный тензор  $g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_R}$ , имеем

$$g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_2} = g^{\alpha_1\beta_1} b_{\alpha_1\beta_2} g^{\alpha_2\beta_2} = b^{\alpha_2\beta_1} \\ g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_3} = g^{\alpha_1\beta_1} b_{\alpha_1\beta_2} g^{\alpha_2\beta_2} b_{\alpha_2\beta_3} g^{\alpha_3\beta_3} = g^{\alpha_1\beta_1} g^{\alpha_3\beta_3} c_{\alpha_1\beta_3} = 2Hb^{\beta_1\alpha_3} - Kg^{\beta_1\alpha_3} \quad (16)$$

При получении (16) использовались равенства  $c_{\alpha_1\beta_3} = g^{\alpha_2\beta_2} b_{\alpha_1\beta_2} b_{\alpha_2\beta_3} = 2Hb_{\alpha_1\beta_3} - Kg_{\alpha_1\beta_3}$  (17)

Можно показать, что тензор  $g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_R}$ , можно представить в виде

$$g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_R} = A_R b^{\beta_1\alpha_R} + B_R b^{\beta_1\alpha_R} \quad (18)$$

Здесь  $A_R$  и  $B_R$  – функции  $H$  и  $K$ .

Определим  $A_R$  и  $B_R$ . Для этого вычислим  $g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_{R+1}}$

$$g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_{R+1}} = g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_R} b_{\alpha_R\beta_{R+1}} g^{\alpha_R\beta_{R+1}} = (A_R b^{\beta_1\alpha_R} + B_R b^{\beta_1\alpha_R}) b_{\alpha_R\beta_{R+1}} g^{\alpha_R\beta_{R+1}} = A_R b^{\alpha\beta_1} g^{\alpha_R\beta_{R+1}} b_{\alpha_R\beta_{R+1}} + B_R b^{\beta_1\alpha_{R+1}} = A_R b^{\alpha\beta_1} c_{\alpha\beta_{R+1}} g^{\alpha_{R+1}\beta_{R+1}} + B_R b^{\beta_1\alpha_{R+1}} = (2A_R H + B_R) g^{\beta_1\alpha_{R+1}} - A_R K g^{\beta_1\alpha_{R+1}}. \quad (19)$$

Так как согласно (18) имеем:  $g^{\alpha_1\beta_1} B_{\alpha_1}^{\alpha_{R+1}} = A_{R+1} b^{\beta_1\alpha_{R+1}} + B_{R+1} b^{\beta_1\alpha_{R+1}}$  (20)

Из (20) получаем систему рекуррентных уравнений для определения  $A_R$  и  $B_R$ :  $A_{R+1} = 2A_R H + B_R, B_{R+1} = -A_R K$  (21)

Представляя выражения  $H$  и  $K$  через главные кривизны  $2H = \aleph_1 + \aleph_2, K = \aleph_1 \cdot \aleph_2$  получаем из (21)

$$A_{R+1} = A_R (\aleph_1 + \aleph_2) - A_{R-1} \aleph_1 \cdot \aleph_2, \\ B_{R+1} = -A_R \aleph_1 \cdot \aleph_2 \quad (22)$$

Из соотношений (16) следует, что

$A_2 = 1, B_2 = 0.$   
 $A_3 = \aleph_1 + \aleph_2, B_3 = -\aleph_1 \cdot \aleph_2.$  Решение бесконечной системы рекуррентных уравнений (22) при указанных начальных значениях можно записать в виде

$$A_R = \sum_{p=0}^{R-2} \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^p, \\ B_R = \sum_{p=0}^{R-3} \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} \quad (23)$$

Соотношения (23) выполняются при  $R \gg 3$ , при  $R = 2$  следует положить  $B_2 = 0.$

Подставляя значения (23) в (18) и (15) окончательно имеем для производных

$$f_{,in\dots n}^{(k)} = f_{n\dots n}^{(k)}v_i + g^{\alpha\beta}x_{i,\beta}\{(f_{n\dots n}^{(k-1)})_{,\alpha} - \sum_{R=3}^k \sum_{p=0}^{R-3} C_{k-1}^{k-R}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} (f_{n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha}\} + g^{\alpha\beta}x_{i,\beta} \sum_{R=2}^k \sum_{p=0}^{R-2} C_{k-1}^{k-R}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} (f_{n\dots n}^{(k-R)})_{,\alpha}. \quad (24)$$

Вычисляя  $f_{,en\dots n}^{(k-1)}$  по формуле (24), окончательное выражение для производной

$$f_{,tn\dots n}^{(k)} = \frac{\delta f_{n\dots n}^{(k-1)}}{\delta t} - cf_{n\dots n}^{(k)} + (k-1)g^{\alpha\beta}c_{,\beta}\{(f_{n\dots n}^{(k-2)})_{,\alpha} - \sum_{R=3}^{k-1} \sum_{p=0}^{R-3} C_{k-2}^{k-R-1}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} (f_{n\dots n}^{(k-R-1)})_{,\alpha}\} + (R-1)b^{\alpha\beta}c_{,\beta} \sum_{R=2}^{k-1} \sum_{p=0}^{R-2} C_{k-2}^{k-R-1}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^p (f_{n\dots n}^{(k-R-1)})_{,\alpha}. \quad (25)$$

Применяя (24) и (25) к  $f^+(x_i, t)$  и  $f^-(x_i, t)$ , условия совместности для скачков производных  $n$ -го порядка в виде получим кинематические и геометрические

$$[f_{,in\dots n}^{(k)}] = [f_{n\dots n}^{(k)}]v_i + g^{\alpha\beta}x_{i,\beta}\{[f_{n\dots n}^{(k-1)}]_{,\alpha} - \sum_{R=3}^k \sum_{p=0}^{R-3} C_{k-1}^{k-R}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} [f_{n\dots n}^{(k-R)}]_{,\alpha}\} + b^{\alpha\beta}x_{i,\beta} \sum_{R=2}^k \sum_{p=0}^{R-2} C_{k-1}^{k-R}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^p [f_{n\dots n}^{(k-R)}]_{,\alpha} \quad (26)$$

$$[f_{,tn\dots n}^{(k)}] = \frac{\delta [f_{n\dots n}^{(k-1)}]}{\delta t} - c[f_{n\dots n}^{(k)}] + (k-1)g^{\alpha\beta}c_{,\beta}\{[f_{n\dots n}^{(k-2)}]_{,\alpha} - \sum_{R=3}^{k-1} \sum_{p=0}^{R-3} C_{k-2}^{k-R-1}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^{p+1} [f_{n\dots n}^{(k-R-1)}]_{,\alpha}\} + (R-1)b^{\alpha\beta}c_{,\beta} \sum_{R=2}^{k-1} \sum_{p=0}^{R-2} C_{k-2}^{k-R-1}(R-1)! \aleph_1^{R-2-p} \aleph_2^p [f_{n\dots n}^{(k-R-1)}]_{,\alpha} \quad (27)$$

В правые части уравнений (26) и (27) входят только нормальные скачки производных до  $k$ -го порядка включительно, и их производные по направлениям, касательным к поверхности разрыва  $\Sigma(t)$ .

## KINETIC AND GEOMETRIC COMPATIBILITY CONDITIONS ON A SURFACE OF DISCONTINUITY

**RYCHKOV Viktor Afanasyevich**

Candidate of Sciences in Physical and Mathematical, Associate Professor  
Povolzskiy State University of Telecommunications and Informatics  
Samara, Russia

*We consider a function that is continuous and differentiable in two domains adjacent to the surface on both sides. On the surface, the function and its partial derivatives may undergo a discontinuity. Geometric and kinematic compatibility conditions for first-order derivatives are obtained. Formulas for kinetic and geometric compatibility conditions for  $n$ -order derivative jumps are then derived and proven.*

**Keywords:** Normal jumps of derivatives, compatibility conditions, contravariant tensor, Hadamard.