

Чтобы яснее представить физическую картину распространения волн в трехмерном пространстве, описываемую формулой Пуассона (11), положим, что начальное возмущение сосредоточено в некоторой ограниченной области  $\Omega$  с границей  $S$ , т. е. что функции  $\varphi_0$  и  $\varphi_1$  равны нулю вне области  $\Omega$ . Пусть точка  $M(x, y, z)$  находится вне области  $\Omega$ . Обозначим через  $d$  и  $D$  соответственно наименьшее и наибольшее расстояния от  $M$  до точек поверхности  $S$  (рис. 16). При  $t < \frac{d}{a}$  сфера  $S_{at}$  находится вне  $\Omega$ , обе функции  $\varphi_0$  и  $\varphi_1$  равны нулю на сфере  $S_{at}$  и из формулы (11) имеем  $u(M, t) = 0$ , т. е. начальные возмущения еще не успели дойти до точки  $M$ . В момент  $t = \frac{d}{a}$  сфера  $S_{at}$  коснется поверхности  $S$  и передний фронт волны пройдет через точку  $M$ . Начиная с момента времени  $t = \frac{d}{a}$  до момента времени  $t = \frac{D}{a}$ , сфера  $S_{at}$  будет пересекать область  $\Omega$  и формула (11) даст  $u(M, t) \neq 0$ . Наконец, при  $t > \frac{D}{a}$  сфера

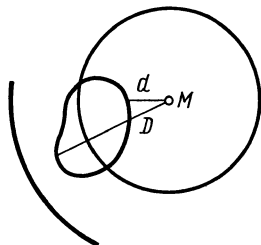


Рис. 16

$S_{at}$  не будет иметь общих точек с поверхностью  $S$  (вся область  $\Omega$  будет лежать внутри сферы  $S_{at}$ ) и из формулы (11) будем иметь  $u(M, t) = 0$ , т. е. начальные возмущения уже прошли через точку  $M$ . Моменту  $t = \frac{D}{a}$  соответствует прохождение заднего фронта волны через точку  $M$ . *Передний фронт волны* в заданный момент времени  $t$  представляет собой поверхность, отделяющую точки, которые еще не начали колебаться, от точек, которые уже колеблются. Из предыдущего вытекает, что все точки этой поверхности имеют кратчайшее расстояние от  $S$ , равное  $at$ . Передний фронт волны есть огибающая для семейства сфер, имеющих центры на поверхности  $S$  и радиус  $at$ . *Задний фронт волны* в заданный момент  $t$  представляет собой поверхность, отделяющую точки, которые еще колеблются, от точек, в которых колебание прекратилось. Постоянная  $a$  является скоростью распространения фронта волны.

Таким образом, начальное возмущение, локализованное в пространстве, вызывает в каждой точке  $M$  пространства действие, локализованное во времени; при этом имеет место распространение волны с передним и задним фронтами волн (принцип Гюйгенса).

## § 2. Цилиндрические волны

Рассмотрим частный случай, когда функции  $\varphi_0$  и  $\varphi_1$  зависят только от  $x$  и  $y$ , т. е. сохраняют постоянное значение на всякой прямой, параллельной оси  $Oz$ . Если передвигать точку  $M(x, y, z)$

параллельно оси  $Oz$ , то, очевидно, правая часть формулы Пуассона (11) не будет менять своего значения, т. е. функция  $u$  также не будет зависеть от  $z$  и формула (11) даст решение уравнения

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = a^2 \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right) \quad (12)$$

при начальных условиях

$$u|_{t=0} = \varphi_0(x, y), \quad \frac{\partial u}{\partial t}|_{t=0} = \varphi_1(x, y). \quad (13)$$

Мы можем рассматривать решение (11), оставаясь исключительно на плоскости  $xOy$ . Для этого надо интегралы формулы (11), которые берутся по сферам, преобразовать в интегралы по кругам на плоскости  $xOy$ . Возьмем точку  $M(x, y)$  на плоскости  $xOy$ . Точки с координатами  $(\xi, \eta, \zeta)$ , определяемые по формулам:

$$\xi = x + \alpha at, \quad \eta = y + \beta at, \quad \zeta = z + \gamma at$$

при  $z=0$ , суть переменные точки сферы  $S_{at}$  с центром  $M(x, y, 0)$  и радиусом  $at$ . Части этой сферы, находящиеся над и под плоскостью  $xOy$ , проектируются на плоскость  $xOy$  в виде круга  $C_{at}$  с центром  $M(x, y)$  и радиусом  $at$ . Известно, что

$$dC_{at} = \cos(nz) d\sigma_{at},$$

где  $n$  — направление нормали к  $S_{at}$ , т. е. радиуса этой сферы, образующей острый угол с осью  $Oz$ . Если  $N$  — переменная точка сферы,  $N_1$  — ее проекция на плоскость  $xOy$ , то

$$\cos(nz) = \frac{|NN_1|}{|MN|} = \frac{\sqrt{a^2 t^2 - (\xi - x)^2 - (\eta - y)^2}}{at},$$

где  $(\xi, \eta)$  — координаты переменной точки круга  $C_{at}$ .

В результате преобразования формулы (11) получим

$$u(x, y, t) = \frac{1}{2\pi a} \frac{\partial}{\partial t} \iint_{C_{at}} \frac{\varphi_0(\xi, \eta) d\xi d\eta}{\sqrt{a^2 t^2 - (\xi - x)^2 - (\eta - y)^2}} + \frac{1}{2\pi a} \iint_{C_{at}} \frac{\varphi_1(\xi, \eta) d\xi d\eta}{\sqrt{a^2 t^2 - (\xi - x)^2 - (\eta - y)^2}}. \quad (14)$$

Эта формула дает решение волнового уравнения (12), удовлетворяющее начальным данным (13).

Положим, что начальное возмущение ограничивается некоторой конечной областью  $B$  на плоскости  $xOy$  с контуром  $l$ , т. е.  $\varphi_0(x, y)$  и  $\varphi_1(x, y)$  равны нулю вне  $B$ . Пусть точка  $M(x, y)$  лежит вне области  $B$ . Для моментов времени  $t < \frac{d}{a}$ , где  $d$  — наименьшее расстояние от  $M$  до контура  $l$ , круг  $C_{at}$  не имеет общих точек с областью  $B$ , функции  $\varphi_0(x, y)$  и  $\varphi_1(x, y)$  равны нулю во всем круге  $C_{at}$  и формула (14) дает  $u(x, y, t) = 0$  — до точки  $M$  возму-

шение еще не дошло. В момент  $t = \frac{d}{a}$  в точку  $M$  придет передний фронт волны. Для значений  $t > \frac{D}{a}$ , где  $D$  — наибольшее расстояние от  $M$  до контура  $l$ , круг  $C_{at}$  будет содержать внутри себя всю область  $B$  и мы получим

$$u(x, y, t) = \frac{1}{2\pi a} \frac{\partial}{\partial t} \iint_B \frac{\varphi_0(\xi, \eta) d\xi d\eta}{\sqrt{a^2 t^2 - (\xi - x)^2 - (\eta - y)^2}} + \frac{1}{2\pi a} \iint_B \frac{\varphi_1(\xi, \eta) d\xi d\eta}{\sqrt{a^2 t^2 - (\xi - x)^2 - (\eta - y)^2}}. \quad (15)$$

В данном случае после момента времени  $t = \frac{D}{a}$  функция  $u(x, y, t)$  не обращается в нуль, как в случае трехмерного пространства. Но ввиду присутствия члена  $a^2 t^2$  в знаменателе можно утверждать, что  $u(x, y, t) \rightarrow 0$  при  $t \rightarrow \infty$ . Таким образом, начальное возмущение, локализованное на плоскости, не локализовано во времени. В этом случае возникает волна, которая имеет передний фронт волны, но не имеет заднего фронта (принцип Гюйгенса не имеет места). В трехмерном пространстве уравнению (12) соответствуют так называемые *цилиндрические волны*.

### § 3. Непрерывная зависимость решения от начальных данных

Все выведенные формулы, дающие решение задачи Коши для волнового уравнения, содержат интегралы от начальных функций, умноженных на определенные функции, и производные по времени от таких интегралов. Поэтому если изменить начальные функции  $\varphi_0$  и  $\varphi_1$  так, чтобы при этом они сами и их первые производные достаточно мало изменились, то при этом мало изменится и функция  $u$ , дающая решение задачи Коши, т. е. решение задачи Коши непрерывно зависит от начальных данных. При этом предполагается, конечно, что рассматриваются только ограниченные значения  $t$ , если область, на которой задаются начальные функции, бесконечна.

### § 4. Теорема единственности

Докажем единственность решения волнового уравнения при заданных начальных условиях. Для простоты записи будем считать  $a = 1$ , чего можно достигнуть, заменяя в волновом уравнении  $t$  на  $\frac{t}{a}$ . Для большей наглядности рассмотрим случай трех независимых переменных, т. е. волновое уравнение

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \quad (16)$$