

СИСТЕМА УРАВНЕНИЙ ДИНАМИКИ РАЗРЕЖЕННОЙ ДВУХФАЗНОЙ СРЕДЫ

Турова Гузель Дамировна

«Семинар отдела механики»,
Математический институт им. В.А. Стеклова РАН, г. Москва,
06.05.2024

Работа поддержана грантом РНФ 19-71-30012

Одномерный случай

$$\frac{\partial \rho_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial \rho_1}{\partial x} + \rho_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} = 0, \quad (1)$$

$$\frac{\partial \rho_2}{\partial t} + v_2 \frac{\partial \rho_2}{\partial x} + \rho_2 \frac{\partial v_2}{\partial x} = 0, \quad (2)$$

$$\rho_1 \left(\frac{\partial v_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} \right) + \frac{\partial p(\rho_1, e_1)}{\partial x} + \rho_2 \frac{v_1 - v_2}{\tau} = 0, \quad (3)$$

$$\frac{\partial v_2}{\partial t} + v_2 \frac{\partial v_2}{\partial x} - \frac{v_1 - v_2}{\tau} = 0, \quad (4)$$

$$\frac{\partial e_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial e_1}{\partial x} + \frac{p(\rho_1, e_1)}{\rho_1} \frac{\partial v_1}{\partial x} - \frac{\rho_2 (v_2 - v_1)^2}{\rho_1 \tau} + q_0 \frac{\rho_2}{\rho_1} (e_1 - \delta e_2) = 0, \quad (5)$$

$$\frac{\partial e_2}{\partial t} + v_2 \frac{\partial e_2}{\partial x} - q_0 (e_1 - \delta e_2) = 0, \quad (6)$$

где $\rho_1, \rho_2, v_1, v_2, e_1, e_2$ — неизвестные функции, давление $p(\rho_1, e_1) = a\rho_1 e_1$. Обозначим выражения в левых частях как $F_1, F_2, F_3, F_4, F_5, F_6$, соответственно.

Инфинитезимальный оператор

В пространстве независимых переменных

$J^1 = (t, x, \rho_1, \rho_2, v_1, v_2, e_1, e_2, \rho_{1t}, \rho_{2t}, v_{1t}, v_{2t}, e_{1t}, e_{2t}, \rho_{1x}, \rho_{2x}, v_{1x}, v_{2x}, e_{1x}, e_{2x})$ систему (1)–(6) будем рассматривать как некоторое многообразие \mathbf{G} , задаваемое с помощью вектор-функции $\mathbf{G} = (F_1, F_2, F_3, F_4, F_5, F_6)$ уравнением $\mathbf{G} = 0$.

Поиск симметрий сводится к поиску генератора однопараметрической группы преобразований пространства $(t, x, \rho_1, \rho_2, v_1, v_2, e_1, e_2)$, который задается в виде

$$X = \xi_t \frac{\partial}{\partial t} + \xi_x \frac{\partial}{\partial x} + \eta_{\rho_1} \frac{\partial}{\partial \rho_1} + \eta_{\rho_2} \frac{\partial}{\partial \rho_2} + \eta_{v_1} \frac{\partial}{\partial v_1} + \eta_{v_2} \frac{\partial}{\partial v_2} + \eta_{e_1} \frac{\partial}{\partial e_1} + \eta_{e_2} \frac{\partial}{\partial e_2}.$$

В результате поиска должны быть найдены коэффициенты данного генератора, т.е. $\xi_t, \xi_x, \eta_{\rho_1}, \eta_{\rho_2}, \eta_{v_1}, \eta_{v_2}, \eta_{e_1}, \eta_{e_2}$ как функции переменных $t, x, \rho_1, \rho_2, v_1, v_2, e_1, e_2$.

$$\begin{aligned} X_1 = X &+ \zeta_{\rho_1}^t \frac{\partial}{\partial \rho_{1t}} + \zeta_{\rho_2}^t \frac{\partial}{\partial \rho_{2t}} + \zeta_{v_1}^t \frac{\partial}{\partial v_{1t}} + \zeta_{v_2}^t \frac{\partial}{\partial v_{2t}} + \zeta_{e_1}^t \frac{\partial}{\partial e_{1t}} + \zeta_{e_2}^t \frac{\partial}{\partial e_{2t}} + \\ &+ \zeta_{\rho_1}^x \frac{\partial}{\partial \rho_{1x}} + \zeta_{\rho_2}^x \frac{\partial}{\partial \rho_{2x}} + \zeta_{v_1}^x \frac{\partial}{\partial v_{1x}} + \zeta_{v_2}^x \frac{\partial}{\partial v_{2x}} + \zeta_{e_1}^x \frac{\partial}{\partial e_{1x}} + \zeta_{e_2}^x \frac{\partial}{\partial e_{2x}}. \end{aligned}$$

Условие касания векторным полем X_1 многообразия $\mathbf{G} = 0$: $X_1 \mathbf{G}|_{\mathbf{G}=0} = 0$.

$$X_1 F_1 = \frac{\partial v_1}{\partial x} \eta_{\rho_1} + \frac{\partial \rho_1}{\partial x} \eta_{v_1} + \zeta_{\rho_1}^t + v_1 \zeta_{\rho_1}^x + \rho_1 \zeta_{v_1}^x,$$

$$X_1 F_2 = \frac{\partial v_2}{\partial x} \eta_{\rho_2} + \frac{\partial \rho_2}{\partial x} \eta_{v_2} + \zeta_{\rho_2}^t + v_2 \zeta_{\rho_2}^x + \rho_2 \zeta_{v_2}^x,$$

$$\begin{aligned} X_1 F_3 = & \left(\frac{\partial v_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} + a \frac{\partial e_1}{\partial x} \right) \eta_{\rho_1} + \left(\frac{v_1 - v_2}{\tau} \right) \eta_{\rho_2} + \\ & + \left(\rho_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} + \frac{\rho_2}{\tau} \right) \eta_{v_1} - \frac{\rho_2}{\tau} \eta_{v_2} + \left(a \frac{\partial \rho_1}{\partial x} \right) \eta_{e_1} + \rho_1 \zeta_t^3 + a e_1 \zeta_{\rho_1}^x + \rho_1 v_1 \zeta_{v_1}^x + a \rho_1 \zeta_{e_1}^x, \end{aligned}$$

$$X_1 F_4 = -\frac{1}{\tau} \eta_{v_1} + \left(\frac{\partial v_2}{\partial x} + \frac{1}{\tau} \right) \eta_{v_2} + \zeta_{v_2}^t + v_2 \zeta_{v_2}^x,$$

...

Определяющие уравнения

В результате расщепления получим уравнения на неизвестные коэффициенты оператора X . Некоторые из этих уравнений легко интегрируются и приводят к следующим равенствам $\xi_t = \xi_t(t, x)$, $\xi_x = \xi_x(t, x)$. После расщепления уравнения $X F_1|_{\mathbf{G}=0} = 0$, получим

$$\begin{aligned} & (\eta_{\rho_1})_t + v_1(\eta_{\rho_1})_x + \rho_1(\eta_{v_1})_x + (\eta_{\rho_1})_{e_2} q_0 e_1 - \frac{(\xi_t)_x \rho_2 v_2}{\tau} - \\ & - \frac{(\eta_{\rho_1})_{v_1} \rho_2 v_1}{\rho_1 \tau} + \frac{(\eta_{\rho_1})_{v_1} \rho_2 v_2}{\rho_1 \tau} + \frac{(\eta_{\rho_1})_{v_2} v_1}{\tau} - \frac{(\eta_{\rho_1})_{v_2} v_2}{\tau} - \\ & - \frac{(\eta_{\rho_1})_{e_1} q_0 \rho_2 e_1}{\rho_1} + \frac{(\eta_{\rho_1})_{e_1} q_0 \rho_2 \delta e_2}{\rho_1} + \frac{(\eta_{\rho_1})_{e_1} \rho_2 v_1^2}{\rho_1 \tau} - (\eta_{\rho_1})_{e_2} q_0 \delta e_2 + \\ & + \frac{(\xi_t)_x \rho_2 v_1}{\tau} + \frac{(\eta_{\rho_1})_{e_1} \rho_2 v_2^2}{\rho_1 \tau} - \frac{2(\eta_{\rho_1})_{e_1} \rho_2 v_2 v_1}{\rho_1 \tau} = 0, \end{aligned}$$

$$\rho_1(\eta_{v_1})_{v_1} - \rho_1(\xi_x)_x - (\eta_{\rho_1})_{e_1} a e_1 + (\eta_{\rho_1}) + (\xi_t)_t \rho_1 + 2\rho_1(\xi_t)_x v_1 - (\eta_{\rho_1})_{\rho_1} \rho_1 = 0,$$

$$(\eta_{\rho_1})_{v_2} v_1 - (\eta_{\rho_1})_{v_2} v_2 + \rho_1(\eta_{v_1})_{v_2} - (\eta_{\rho_1})_{\rho_2} \rho_2 = 0.$$

$$\begin{aligned}\eta_{\rho_1} &= A\rho_1, \quad \eta_{\rho_2} = A\rho_2, \\ \eta_{v_1} &= \eta_{v_2} = Q, \quad \eta_{e_1} = \eta_{e_2} = 0, \\ \xi_t &= M, \quad \xi_x = Qt + P,\end{aligned}$$

где A, Q, M, P – постоянные.

Алгебра Ли группы симметрий системы уравнений (1)–(6) разреженной газовой смеси в случае $p = a\rho_1 e_1$ имеет базис операторов

$$X_1 = \frac{\partial}{\partial t}, \quad X_2 = \frac{\partial}{\partial x}, \quad X_3 = t\frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial v_1} + \frac{\partial}{\partial v_2}, \quad X_4 = \rho_1\frac{\partial}{\partial \rho_1} + \rho_2\frac{\partial}{\partial \rho_2}.$$

$$\frac{\partial \rho_1}{\partial t} + \operatorname{div}(\rho_1 \mathbf{u}_1) = 0, \quad \frac{\partial \rho_2}{\partial t} + \operatorname{div}(\rho_2 \mathbf{u}_2) = 0, \quad (7)$$

$$\rho_1 \left(\frac{\partial \mathbf{u}_1}{\partial t} + \mathbf{u}_1 \cdot \nabla \mathbf{u}_1 \right) + \nabla p(\rho_1, e_1) = -\frac{\rho_2}{\tau}(\mathbf{u}_1 - \mathbf{u}_2), \quad (8)$$

$$\rho_2 \left(\frac{\partial \mathbf{u}_2}{\partial t} + \mathbf{u}_2 \cdot \nabla \mathbf{u}_2 \right) = -\frac{\rho_2}{\tau}(\mathbf{u}_1 - \mathbf{u}_2), \quad (9)$$

$$\frac{\partial e_1}{\partial t} + \mathbf{u}_1 \cdot \operatorname{div} e_1 + \frac{p(\rho_1, e_1)}{\rho_1} \operatorname{div} \mathbf{u}_1 = \frac{\rho_2}{\tau \rho_1} |\mathbf{u}_1 - \mathbf{u}_2|^2 - \frac{\rho_2}{\rho_1} q_0(e_1 - \delta e_2), \quad (10)$$

$$\frac{\partial e_2}{\partial t} + \mathbf{u}_2 \cdot \nabla e_2 = q_0(e_1 - \delta e_2), \quad (11)$$

здесь $\mathbf{u}_1 = (u_1, v_1, w_1)$, $\mathbf{u}_2 = (u_2, v_2, w_2)$ – векторы скоростей первой и второй фаз, ρ_1, ρ_2 – плотности, e_1, e_2 – внутренние энергии, $p(\rho_1, e_1)$ – давление в первой фазе (функциональный параметр), δ, q_0, τ – постоянные параметры.

Базис ядра основных алгебр Ли трехмерной системы уравнений

Базис ядра основных алгебр Ли системы (7)–(11) с произвольным p имеет вид

$$X_1 = \frac{\partial}{\partial x}, X_2 = \frac{\partial}{\partial y}, X_3 = \frac{\partial}{\partial z}, X_4 = t \frac{\partial}{\partial z} + \frac{\partial}{\partial w_1} + \frac{\partial}{\partial w_2}, X_5 = t \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial u_1} + \frac{\partial}{\partial u_2},$$

$$X_6 = t \frac{\partial}{\partial y} + \frac{\partial}{\partial v_1} + \frac{\partial}{\partial v_2}, X_7 = y \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial y} + v_1 \frac{\partial}{\partial u_1} - u_1 \frac{\partial}{\partial v_1} + v_2 \frac{\partial}{\partial u_2} - u_2 \frac{\partial}{\partial v_2},$$

$$X_8 = z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} + w_1 \frac{\partial}{\partial u_1} - u_1 \frac{\partial}{\partial w_1} + w_2 \frac{\partial}{\partial u_2} - u_2 \frac{\partial}{\partial w_2},$$

$$X_9 = z \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial z} + w_1 \frac{\partial}{\partial v_1} - v_1 \frac{\partial}{\partial w_1} + w_2 \frac{\partial}{\partial v_2} - v_2 \frac{\partial}{\partial w_2}, X_{10} = \frac{\partial}{\partial t}.$$

Относительно подалгебры $\langle t \frac{\partial}{\partial x} + v_1 \frac{\partial}{\partial v_1} + v_2 \frac{\partial}{\partial v_2} \rangle$ для одномерной системы инвариантные решения будем искать в виде

$$v_1 = \frac{x}{t} + \varphi_1(t), v_2 = \frac{x}{t} + \varphi_2(t), \rho_1 = \rho_1(t), \rho_2 = \rho_2(t), e_1 = e_1(t), e_2 = e_2(t). \quad (12)$$

Система (1)–(6) примет вид

$$\begin{aligned} \rho_{1t} + \frac{\rho_1}{t} &= 0, & \rho_{2t} + \frac{\rho_2}{t} &= 0, \\ \varphi_{1t} + \frac{\varphi_1}{t} + \frac{\rho_2}{\rho_1} \frac{\varphi_1 - \varphi_2}{\tau} &= 0, & \varphi_{2t} + \frac{\varphi_2}{t} &= \frac{\varphi_1 - \varphi_2}{\tau}, \\ e_{1t} + \left(\frac{a}{t} + \delta q_0 \frac{\rho_2}{\rho_1} \right) e_1 - \delta q_0 \frac{\rho_2}{\rho_1} e_2 &= \frac{\rho_2}{\rho_1} \frac{(\varphi_2 - \varphi_1)^2}{\tau}, & e_{2t} &= q_0 (e_1 - \delta e_2). \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \rho_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial \rho_1}{\partial x} + \rho_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} = 0,$$

$$\frac{\partial \rho_2}{\partial t} + v_2 \frac{\partial \rho_2}{\partial x} + \rho_2 \frac{\partial v_2}{\partial x} = 0,$$

$$\rho_1 \left(\frac{\partial v_1}{\partial t} + v_1 \frac{\partial v_1}{\partial x} \right) + \frac{\partial (c_1^2 \rho_1)}{\partial x} + \rho_2 \frac{v_1 - v_2}{\tau} = \mu v_{1xx},$$

$$\frac{\partial v_2}{\partial t} + v_2 \frac{\partial v_2}{\partial x} - \frac{v_1 - v_2}{\tau} = 0,$$

где $P = c_1^2 \rho_1$, c_1 и μ – скорость звука и вязкость первой фазы.

Частное решение системы уравнений ищется в виде бегущей волны

$$v_i(t, x) = \tilde{v}_i(z) + D, \rho_i(t, x) = \tilde{\rho}_i(z), z = x - Dt, i = 1, 2,$$

где D – скорость бегущей волны, \tilde{v}_1, \tilde{v}_2 – скорости компонентов в системе отсчёта, сопутствующей волне. Отсюда

$$\tilde{\rho}_1 \tilde{v}_1 = -\rho_1^0 D, \quad (13)$$

$$\tilde{\rho}_2 \tilde{v}_2 = -\rho_2^0 D, \quad (14)$$

$$\tilde{\rho}_1 \tilde{v}_1 \tilde{v}_{1z} + c_1^2 \tilde{\rho}_{1z} + \tilde{\rho}_2 \frac{\tilde{v}_1 - \tilde{v}_2}{\tau} = \mu \tilde{v}_{1zz}, \quad (15)$$

$$\tilde{v}_2 \tilde{v}_{2z} = \frac{\tilde{v}_1 - \tilde{v}_2}{\tau}. \quad (16)$$

Обозначим $k = \frac{\rho_2^0}{\rho_1^0}$ и перейдем к переменным v_1, v_2

$$v_{1z} = -k \frac{v_1 - v_2}{\tau} \frac{v_1^2}{v_1^2 - c_1^2}, \quad (17)$$

$$v_{2z} = \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}. \quad (18)$$

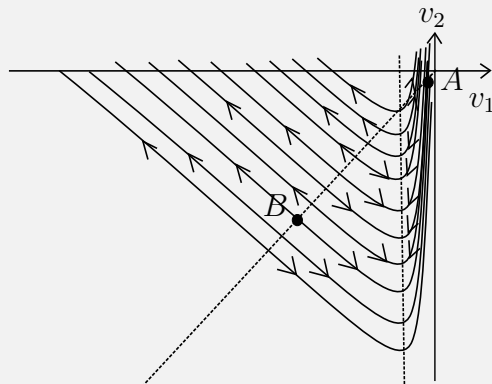
Первый интеграл имеет вид

$$v_1 + \frac{c_1^2}{v_1} + kv_2 = -D(k+1) - \frac{c_1^2}{D}. \quad (19)$$

Уравнение (19) определяет равновесные состояния системы перед и за фронтом ударной волны. Если скорости компонентов равны, а течение однородно, (19) имеет два решения:

$$v_1 = v_2 = -D,$$

$$v_1 = v_2 = \frac{-c_1^2}{D(1+k)}.$$



Фазовый портрет

АКАДЕМИЯ НАУК СССР
ОРДЕНА ЛЕНИНА СИБИРСКОЕ ОТДЕЛЕНИЕ
ИНСТИТУТ ТЕОРЕТИЧЕСКОЙ И ПРИКЛАДНОЙ МЕХАНИКИ

ПРЕПРИНТ №8-86

Ю.В.Казаков, А.В.Фёдоров, В.М.Фомин

ИССЛЕДОВАНИЕ СТРУКТУР ИЗОТЕРМИЧЕСКИХ
УДАРНЫХ ВОЛН И РАСЧЕТ РАЗЛЁТА
ОБЛАКА ГАЗОВЗВЕСИ

1986г.

$$\begin{aligned}v_{1z} &= P, \\ \mu P' &= D\rho_1^0 \left(-k \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2} + \frac{c_1^2 - v_1^2}{v_1^2} P \right), \\ v_{2z} &= \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}.\end{aligned}\tag{20}$$

Первый интеграл такой системы имеет вид

$$\begin{aligned}v_1 + \frac{c_1^2}{v_1} + kv_2 + \frac{\mu}{D\rho_1^0}P &= C_2, \\ C_2 &= -D(k+1) - \frac{c_1^2}{D}.\end{aligned}$$

Е. Ф. МИЩЕНКО, Н. Х. РОЗОВ

Дифференциальные
уравнения
с малым параметром
и релаксационные
колебания

1975г.

Рассмотрим систему

$$\begin{cases} \varepsilon \dot{x} = f(x, y, \varepsilon), \\ \dot{y} = g(x, y, \varepsilon). \end{cases} \quad (21)$$

Введем замену

$$t = \varepsilon \tau, \varepsilon \dot{x} = x'.$$

Тогда система примет вид

$$\begin{cases} x' = f(x, y, \varepsilon), \\ y' = \varepsilon g(x, y, \varepsilon). \end{cases} \quad (22)$$

τ – «быстрое» время, t – «медленное» время.

Быстро-медленные системы. Уравнение Ван дер Поля

Перейдем к пределу при $\varepsilon \rightarrow 0$

$$\begin{cases} 0 = f(x, y, 0), \\ \dot{y} = g(x, y, 0). \end{cases}$$

Медленная

$$\begin{cases} x' = f(x, y, 0), \\ y' = 0. \end{cases}$$

Быстрая

Пример. Уравнение Ван дер Поля

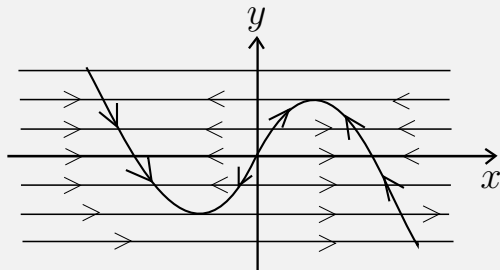
$$\begin{cases} 0 = x - x^3 - y, \\ \dot{y} = x. \end{cases}$$

Медленная

$$\begin{cases} x' = x - x^3 - y, \\ y' = 0. \end{cases}$$

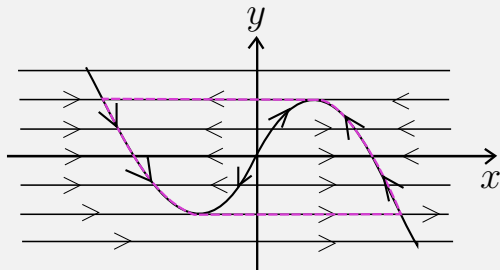
Быстрая

Быстро-медленные системы. Уравнение Ван дер Поля



$$\begin{cases} 0 = x - x^3 - y, \\ \dot{y} = x. \end{cases}$$

Медленная



$$\begin{cases} x' = x - x^3 - y, \\ y' = 0. \end{cases}$$

Быстрая

$$\begin{aligned}v_{1z} &= P, \\ \mu P' &= D\rho_1^0 \left(-k \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2} + \frac{c_1^2 - v_1^2}{v_1^2} P \right), \\ v_{2z} &= \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}.\end{aligned}\tag{23}$$

Первый интеграл такой системы имеет вид

$$\begin{aligned}v_1 + \frac{c_1^2}{v_1} + kv_2 + \frac{\mu}{D\rho_1^0}P &= C_2, \\ C_2 &= -D(k+1) - \frac{c_1^2}{D}.\end{aligned}$$

Сузим систему уравнений на первый интеграл

$$\begin{cases} \mu v_{1z} = D\rho_1^0 \left(C_2 - v_1 - kv_2 - \frac{c_1^2}{v_1} \right), \\ v_{2z} = \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}. \end{cases} \quad (24)$$

Рассмотрим систему с другим временем t , где $z = t\mu$.

Система с быстрым временем

$$\begin{cases} v_t = D\rho_1^0 \left(C_2 - v_1 - kv_2 - \frac{c_1^2}{v_1} \right), \\ v_{2t} = 0. \end{cases}$$

Система с медленным временем

$$\begin{cases} 0 = D\rho_1^0 \left(C_2 - v_1 - kv_2 - \frac{c_1^2}{v_1} \right), \\ v_{2z} = \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}. \end{cases}$$

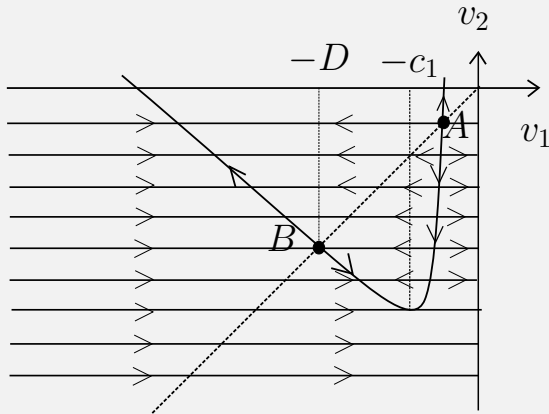
Фазовый портрет

Система с быстрым временем

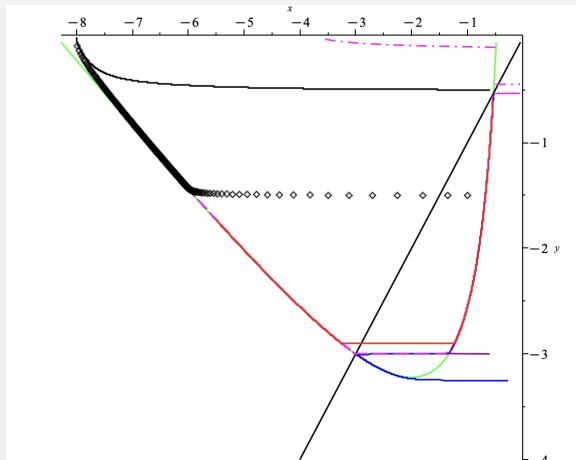
$$\begin{cases} v_t = D\rho_1^0 \left(C_2 - v_1 - kv_2 - \frac{c_1^2}{v_1} \right), \\ v_{2t} = 0. \end{cases}$$

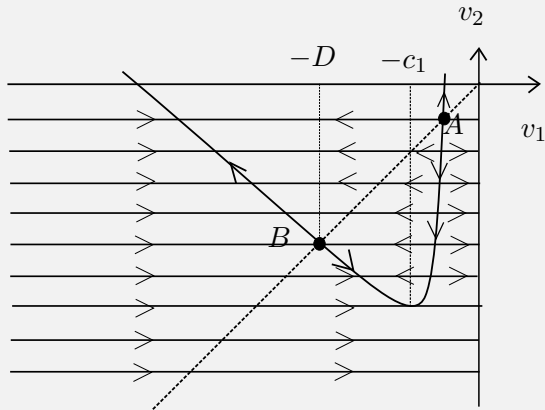
Система с медленным
временем

$$\begin{cases} 0 = D\rho_1^0 \left(C_2 - v_1 - kv_2 - \frac{c_1^2}{v_1} \right), \\ v_{2z} = \frac{v_1 - v_2}{\tau v_2}. \end{cases}$$

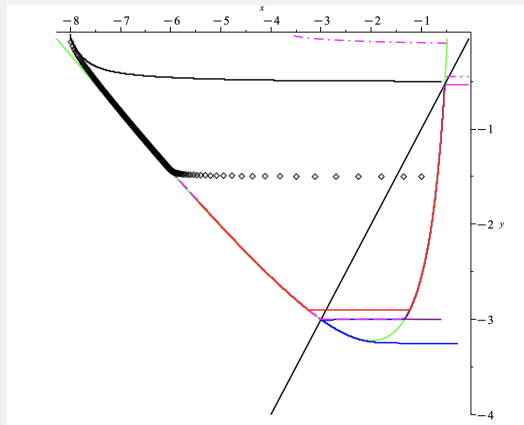


Рассмотрим следующие значения параметров численного эксперимента: $\tau = 1$, $k = 1,5$, $c_1 = 2$, $D = 3$, $\mu = 0,01$, $\rho_1^0 = 1$.





Траектории быстрой системы
и медленной системы



Численный эксперимент

- **Яненко Н.Н., Солоухин Р.И., Папырин А.Н., Фомин В.М.**Сверхзвуковые двухфазные течения в условиях скоростной неравновесности частиц. Новосибирск: Наука, 1980.
- **Рахматулин Х.А.** Основы газодинамики взаимопроникающих движений сжимаемых сред // Прикл. математика и механика. 1956. Т. 20, № 2. С. 184–195.
- **Овсянников Л.В.** Групповой анализ дифференциальных ур-й. М.: Наука, 1978.
- **Олвер П.** Приложения групп Ли к дифференциальным ур-ям. М.:Мир, 1989.
- **Ибрагимов, Н. Х.** Группы преобразований в математической физике. М.: Наука, 1983.
- **Казаков, Ю.В., Федоров, А.В., Фомин, В.М.** Исследование структур изотермических ударных волн и расчет разлета облака газовзвеси: препринт. Новосибирск, 1986. (Препринт / Акад. наук СССР, Сиб. отд-ние, Ин-т теорет. и прикл. механики; № 8).
- **Мищенко, Е.Ф., Розов Н.Х.** Дифференциальные уравнения с малым параметром и релаксационные колебания. М: Наука, 1975.

СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!