

штаб неоднородности среды. Параметр μ введён для обозначения малости правых частей, он определяется отношением возмущённых компонент к их равновесному значению. Предполагаем, что по порядку величины μ совпадает с параметром ξ , характеризующим неоднородность данной среды.

Рассмотрим систему укороченных уравнений для комплексных амплитудных множителей a_i , описывающих нелинейное взаимодействие попутных волн в неоднородной среде

$$a_i = \sigma_i e^{k_i \Psi} a_j b,$$

где $\sigma = \sigma(x)$, $\Psi = \Psi(x) = \int \Delta n(x) dx$, $k_i = k_0 n_i$.

В системе для средних величин содержатся члены, связанные с наличием флуктуаций концентрации, которые могут привести к появлению диссипации в среде. Так как мы рассматриваем взаимодействие плоских волн, распространяющихся вдоль оси X , то для интересующей нас задачи необходимо знать Фурье-компонент членов в системе, связанных с флуктуациями N :

$$v_i(\varpi, k) = \delta \int \text{div} \langle \Delta N(x) V' \rangle e^{-i(\varpi t - kx)} dt dx.$$

Для этой цели найдём вынужденное решение системы в виде разложения в ряд по собственным функциям соответствующей однородной задаче с данными граничными условиями

$$\langle \psi(z) \rangle = \sum_n A_n \sin \pi n z, \quad \langle \psi' \rangle = \sum_n B_n \sin \pi n z.$$

В случае плавно неоднородной среды эти уравнения могут быть решены в рамках геометрического приближения. Тогда соответствующие уравнения Эйконала дают зависимости $k_i(x)$, откуда находится фаза соответствующей волны

$$\Psi(x) = \int n_i(x) dx.$$

Показана эффективность полученных результатов по сравнению с результатами приближения заданного поля, что наглядно демонстрируется с помощью диаграммной техники.

Н.К. Шарыгина
ФБОУ ВПО «ВГАВТ»

ЗАВИСИМОСТЬ МОМЕНТА ТОРМОЖЕНИЯ ЦИЛИНДРИЧЕСКОГО РОТОРА ОТ ОТНОШЕНИЯ РАДИУСОВ ПОЛОСТИ И РОТОРА

Рассмотрим ротор в виде прямого цилиндра радиуса r и высоты H . Ротор находится в вакуумированной прямой цилиндрической полости радиуса R той же высоты H . Ротор вращается с угловой скоростью ω вокруг своей оси. Центры ротора и полости могут быть смещены на некоторую величину a вдоль оси ординат Oy (рис. 1). Ось

Oz аппликата неподвижной системы координат $Oxyz$ совпадает с осью ротора. А оси абсцисс и ординат находятся в нижнем основании ротора. Без ограничения общности можно считать, что смещение статора идет вдоль оси ординат, т.е. вдоль оси Oy .

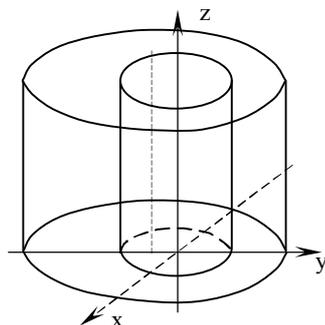


Рис. 1

Составляющие импульса, передаваемого молекулой ротору за одно соударение с ним, и его моменты равны:

$$\left\{ \begin{array}{l} F_{1x} = m_0(v l - v_x) \\ F_{1y} = m_0(v m - v_y) \\ F_{1z} = m_0(v n - v_z) \\ M_{1x} = m_0[y_0(v n - v_z) - z_0(v m - v_y)] \\ M_{1y} = m_0[y_0(v l - v_x) - z_0(v n - v_z)] \\ M_{1z} = m_0[y_0(v m - v_y) - z_0(v l - v_x)] \end{array} \right.$$

Здесь

l, m, n – направляющие косинусы прилета молекулы на ротор,
 x_0, y_0, z_0 – координаты точки соударения молекулы с ротором,
 v_x, v_y, v_z – составляющие скорости отлета молекулы с ротора,
 v – скорость прилета молекулы на ротор.

При известных законах распределения случайных величин, определяющих составляющие импульса и его момента, можно найти средние значения и сил $\langle \bar{F} \rangle$ и моментов $\langle \bar{M} \rangle$ [1].

Тогда равнодействующая сил со стороны остаточного газа на ротор и ее момент записываются в виде:

$$\bar{F} = \langle \bar{F} \rangle \cdot \frac{N_V}{T}, \quad \bar{M} = \langle m_0[\bar{r} \Delta v] \rangle \cdot \frac{N_V}{T}.$$

Здесь

N_V – число молекул в полости,
 T – среднее время нахождения молекулы в полости,
 \bar{r} – радиус-вектор точки соударения молекулы с ротором.

Силы и их моменты рассчитывались для относительного смещения $\frac{a}{R-r}$ осей полости и ротора. Относительная скорость ротора была равна $\frac{V}{v_0} = 1$.

Величины сил и моментов при сближении ротора и полости резко возрастают. С появлением смещения a возникает сила F_y , которая стремится совместить оси ротора и полости. С увеличением скорости вращения ротора увеличиваются и силы.

Список литературы:

[1] Шарыгина Н.К. Итерационный метод определения воздействия остаточного газа на движущиеся тела. Матем. моделир. и оптим. управление. Вестник ННГУ. Вып.1(27). 2004г. С.142–151.