

Бесконечно малые изгибания поверхностей с краем при некоторых граничных условиях

В. Т. Фоменко

В работе рассматриваются бесконечно малые изгибания поверхностей положительной кривизны с гладким краем. Пусть вдоль края на поверхности задано непрерывное поле R простых стрелок. Спрашивается, существуют ли бесконечно малые изгибания поверхности, при которых точки края смещаются в направлении R на заданную величину $\sigma(s)$. Эта задача сформулирована И. Н. Векуа в книге [1] и решена им при некоторых ограничениях, наложенных на поле R . В настоящей работе указанная задача решается для полей R , не рассматриваемых в [1]. Найдены необходимые и достаточные условия разрешимости задачи, наложенные на функцию $\sigma(s)$. Как следствие этих условий вытекает жесткость поверхностей при втулочных связях специального вида, а для поверхностей с теневой границей — усиление теоремы А. В. Погорелова [2] о жесткости поверхностей при условии стационарности расстояний точек края от некоторой фиксированной точки.

1. **Основные предположения.** Поверхности S считаем положительной вплоть до края L гауссовой кривизны K ($K \geq k_0 > 0$), при этом $S \in D_{3,p}$, $p > 2$ (радиус-вектор $\bar{r}(x, y)$ поверхности допускает три обобщенные в смысле Соболева производные, суммируемые со степенью p); $L \in C_\mu^1$, $0 < \mu < 1$ (радиус-вектор $\bar{r}(s)$ края допускает производную, удовлетворяющую условию Гельдера с показателем μ). Бесконечно малые изгибания рассматриваем в классе $D_{3,p}$, $p > 2$. Пусть вдоль края L в касательной плоскости к поверхности S задано непрерывное поле R простых стрелок.

Ориентируем S и L так, чтобы при обходе по L поверхность лежала слева. Обозначим через ϑ угол, образованный направленной касательной кривой L и стрелкой поля R (отсчет угла производим от касательной к стрелке против хода часов). Угол ϑ является функцией длины дуги контура L . Будем считать, что $\vartheta(s) \in C_\mu$, $0 < \mu < 1$, и приращение угла ϑ при однократном обходе по контуру L равно нулю либо $+2\pi$, т. е.

$$\Delta L\vartheta = 0 \text{ или } \Delta L\vartheta = 2\pi.$$

2. **Получение краевой задачи.** Введем на поверхности S изотермически-сопряженную параметризацию x, y , отображающую S на единичный круг D с границей Γ . Пусть $\bar{r} = \bar{r}(x, y)$ — радиус-вектор поверхности S . Обозначим через $\bar{z} = \bar{z}(x, y)$ вектор-смещение точек поверхности S при ее бесконечно малом изгибании. Обозначим

$$a = \bar{z}\bar{r}_x, \quad b = \bar{z}\bar{r}_y, \quad c = \bar{z}n.$$

Введем в рассмотрение комплексную функцию изгибаний

$$\omega(z) = a(x, y) + ib(x, y), \quad z = x + iy.$$

Последняя является решением уравнения бесконечно малых изгибаний поверхности S :

$$\partial_{\bar{z}}\omega + A(z)\omega + B(z)\bar{\omega} = 0 \text{ в } D, \quad (1)$$

где $A(z)$ и $B(z)$ — известные функции класса $L_r(D)$, $r > 2$. Исключим из рассмотрения нетривиальные бесконечно малые изгибания поверхности S . Для этого потребуем, чтобы произвольная точка (x_0, y_0) и ее касательная плоскость сохранились при бесконечно малых изгибаниях. Не нарушая

общности, будем считать, что (x_0, y_0) совпадает с началом координат. Тогда

$$\bar{z}(0, 0) = z_x(0, 0) = z_y(0, 0) = 0. \quad (2_1)$$

Отсюда вытекает, что

$$\omega(0) = \omega_z(0) = \omega_{\bar{z}}(0) = 0. \quad (2)$$

Таким образом, всякое решение $\omega(z)$ уравнения (1), отличное от нуля, удовлетворяющее условиям (2) порождает нетривиальное бесконечно малое изгибание поверхности S .

Обозначим через e единичный вектор поля R в текущей точке M края L . Пусть при бесконечно малом изгибании поверхности точки края смещаются в направлении вектора \bar{e} на заданную величину $\varepsilon\sigma(s)$, где $\sigma(s) \in C_\mu$, $0 < \mu < 1$, ε — параметр бесконечно малого изгибания поверхности. Тогда на поле $\bar{z}(x, y)$ вдоль L накладывается условие

$$\bar{z}(s) e(s) = \sigma(s). \quad (3_1)$$

Обозначим через $\{\alpha, \beta, 0\}$ координаты вектора \bar{e} в репере, $\bar{r}_x, \bar{r}_y, \bar{n}$, тогда последнее условие переписывается в виде

$$\alpha(s)a + \beta(s)b = \sigma(s) \text{ на } \Gamma. \quad (3)$$

Здесь $a(s), \beta(s), \sigma(s)$ — известные функции класса C_μ , $0 < \mu < 1$. Индекс комплексной функции $\alpha + i\beta$ определяется по формуле

$$\text{Ind}(\alpha + i\beta) = \frac{1}{2\pi} \Delta_\Gamma \arg(\alpha + i\beta) = 1 - \frac{1}{2\pi} \Delta_z \theta.$$

3. Условия разрешимости задачи (1), (2), (3). Рассмотрим сначала случай $\Delta L\theta = 0$. Так как при этом $\text{Ind}(\alpha + i\beta) = 1$, то краевая задача (1), (3) разрешима при любом выборе функции $\sigma(s)$; решение зависит от 3 параметров и имеет вид [1]

$$\tilde{\omega}(z) = \int_\Gamma M(z, s) \sigma(s) ds + \sum_{k=1}^3 c_k \omega_k, \quad (4)$$

где ядро $M(z, s)$ строится независимо от функции $\sigma(s)$, но в зависимости от поверхности S и поля R ; ω_k — решения однородной краевой задачи, зависят от S и R и не зависят от $\sigma(s)$; c_k — произвольные вещественные постоянные. Функция $\tilde{\omega}(z)$ в (4) порождает нетривиальные бесконечно малые изгибания тогда и только тогда, когда выполняются условия (2). Покажем, что последнее выполняется лишь при специальном выборе $\sigma(s)$.

Воспользуемся интегральным представлением для функции $\tilde{\omega}(z)$:

$$\tilde{\omega}(z) = \varphi(z) e^{\omega(z, \tilde{\omega})}, \quad (5)$$

где $\varphi(z)$ голоморфна в D ; $\omega(z, \tilde{\omega}) = \frac{1}{\pi} \int_D \int_D \left[A(\zeta) + B(\zeta) \frac{\bar{\omega}}{\omega} \right] \frac{d\bar{\zeta} d\eta}{\zeta - z}$. Подставляя (5) в условие (3), получаем для $\varphi(z)$ краевое условие

$$\text{Re} \{ \lambda(t) e^{\omega(t, \tilde{\omega})} \varphi(t) \} = \sigma(t), \quad t \in \Gamma, \quad (6)$$

где $\lambda(t) = \alpha(s) + i\beta(s)$; $t = e^{is}$; $\text{Ind} \lambda(t) e^{\omega(t, \tilde{\omega})} = 1$ для любой функции $\tilde{\omega}$. Аналитическая функция $\varphi(z)$ является одним из решений задачи (6), следовательно, она допускает представление

$$\varphi(z) = z e^{i\gamma(z, \tilde{\omega})} \left\{ \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) \frac{e^{is} + z}{e^{is} - z} ds + i\beta_0 + \beta_1 \left(z - \frac{1}{z} \right) + i\beta_2 \left(z + \frac{1}{z} \right) \right\},$$

где

$$\gamma(z, \tilde{\omega}) = \omega_2 + i\omega_1 = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} [\arg \lambda(s) \overline{e^{\omega(s, \tilde{\omega})}} - s] \frac{e^{is} + z}{e^{is} - z} ds, \quad (7)$$

$\beta_0, \beta_1, \beta_2$ — некоторые вещественные постоянные, зависящие от выбора функции $\tilde{\omega}(z)$.

Таким образом, всякая функция $\tilde{\omega}$ из (4) допускает представление

$$\begin{aligned} \tilde{\omega}(z) = z e^{i\gamma(z, \tilde{\omega}) + \omega(z, \tilde{\omega})} & \left\{ \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) \frac{e^{is} + z}{e^{is} - z} ds + i\beta_0 + \beta_1 \left(z - \frac{1}{z} \right) + \right. \\ & \left. + i\beta_2 \left(z + \frac{1}{z} \right) \right\}, \end{aligned} \quad (8)$$

где $\gamma(z, \tilde{\omega})$ определяется по формуле (7).

Из формулы (8) следует, что условия (2) выполняются тогда и только тогда, когда

$$\beta_1 + i\beta_2 = 0 \text{ и } \int_0^{2\pi} e^{\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) ds + i\beta_0 = 0,$$

где $\omega_1(s, \tilde{\omega})$ — вещественная функция. Отсюда следует, что

$$\beta_0 = \beta_1 = \beta_2 = 0; \quad \int_0^{2\pi} e^{\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) ds = 0. \quad (9)$$

Подставляя $\tilde{\omega}$ в (9) по формуле (4), получаем необходимое и достаточное условие разрешимости задачи (1), (2), (3):

$$\int_0^{2\pi} e^{a(s; \sigma)} \sigma(s) ds = 0, \quad (10)$$

где оператор $a(s; \sigma)$ определяется с точностью до постоянных c_k ($k = 1, 2, 3$) поверхностью S , полем направлений R и функцией $\sigma(s)$. Решение задачи (1), (2), (3) представим в виде

$$\omega(z) = z e^{i\gamma(z, \tilde{\omega}) + \omega(z, \tilde{\omega})} \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) \frac{e^{is} + z}{e^{is} - z} ds.$$

Отсюда следует, что $\omega(z) \equiv 0$, если $\sigma(s) \equiv 0$.

Для поверхностей второго порядка оператор $a(s; \sigma)$ не зависит от выбора функции и постоянных c_k : $a(s; \sigma) \equiv a(s)$; условие (10) принимает вид

$$\int_0^{2\pi} e^{a(s)} \sigma(s) ds = 0. \quad (11)$$

В частности, если поле R вдоль края совпадает с полем направлений, сопряженных с касательными к краю поверхностям второго порядка, то условие (11) принимает вид

$$\int_0^{2\pi} \sigma(s) ds = 0. \quad (12)$$

Таким образом, доказана следующая теорема.

Т е о р е м а 1. Если $\Delta_L \vartheta = 0$, то при условиях (3₁) (2₁) поверхность нежестка тогда и только тогда, когда функция $\sigma(s)$ удовлетворяет условию (10).

Рассмотрим теперь случай $\Delta_L \vartheta = + 2\pi$. В этом случае $\text{Ind}(\alpha + i\beta) = 0$ и краевая задача (1), (3) разрешима для любой функции $\sigma(s)$; решение зависит от 1 параметра. Аналогично предыдущему можно получить интегральное представление для решения задачи (1), (3):

$$\omega(z) = e^{iY(z, \tilde{\omega})} \left\{ \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{i\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) \frac{e^{is} + z}{e^{is} - z} ds + i\beta_0 \right\}.$$

Отсюда вытекает, что условия (2) выполняются тогда и только тогда, когда

$$\beta_0 = 0, \quad \int_0^{2\pi} e^{i\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) ds = 0, \quad \int_0^{2\pi} e^{i\omega_1(s, \tilde{\omega})} \sigma(s) e^{is} ds = 0. \quad (13)$$

Оператор $\omega_1(s, \tilde{\omega})$ строится по заданной функции $\sigma(s)$ для данной поверхности и заданного поля направлений R , поэтому можем положить, $\omega_1(s, \tilde{\omega}) \equiv \alpha(s; \sigma)$. Необходимые и достаточные условия разрешимости задачи (1), (2), (3) имеют вид

$$\int_0^{2\pi} e^{a(s; \sigma)} \sigma(s) ds = 0, \quad \int_0^{2\pi} e^{a(s; \sigma)} \sigma(s) \cos s ds = 0, \quad \int_0^{2\pi} e^{a(s; \sigma)} \sigma(s) \sin s ds = 0. \quad (14)$$

Для поверхностей второго порядка и поля направлений R $dx = 0$ или $dy = 0$ вдоль края эти условия упрощаются:

$$\int_0^{2\pi} \sigma(s) ds = 0, \quad \int_0^{2\pi} \sigma(s) \cos s ds = 0, \quad \int_0^{2\pi} \sigma(s) \sin s ds = 0.$$

Таким образом, доказана теорема.

Т е о р е м а 2. Если $\Delta_L \vartheta = 2\pi$, то при условиях (3₁) (2₁) поверхность нежестка тогда и только тогда, когда функция $\sigma(s)$ удовлетворяет условиям (14).

4. Жесткость поверхностей при односторонней их втулочной связи. Пусть край L поверхности S лежит на некоторой гладкой поверхности Σ , и кривая L является граничной кривой поверхности Σ . Пусть, далее, при бесконечно малых изгибаниях поверхности S край L скользит по поверхности Σ , т. е. точки края L не покидают поверхность Σ . В таком случае будем говорить, что поверхность S подчинена односторонней втулочной связи.

Пусть поверхность S , Σ и кривая L ориентированы так, что при обходе по L поверхности S и Σ лежат слева. Обозначим через θ угол между поверхностями S и Σ , т. е. угол между нормальными \vec{n}_S и \vec{n}_Σ к поверхности S и Σ : $\cos \theta = \vec{n}_S \vec{n}_\Sigma$, при этом не нарушая общности, считаем, что $0 \leq \theta \leq \pi$. Очевидно, что угол θ является функцией длины дуги кривой L .

Имеет место следующая теорема.

Т е о р е м а 3. Если угол θ вдоль контура L изменяется в пределах $0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$ или $\frac{\pi}{2} \leq \theta \leq \pi$, то поверхность S при односторонней втулочной связи жестка.

Д о к а з а т е л ь с т в о. Обозначим через α плоскость, касательную к Σ в точке M кривой L . Так как поверхность S подчинена односторонней втулочной связи, то вектор смещения \vec{z} точки M при бесконечно малом изгибании поверхности S лежит в плоскости α и составляет с направленной касательной к кривой L угол χ , $0 \leq \chi \leq \pi$ (отсчет угла

производим от касательной до вектора \bar{z} против хода часовой стрелки). Выберем на поверхности S вдоль кривой L в качестве векторного поля \bar{e} векторы $\bar{\eta}_s$ тангенциальной нормали кривой L . При этом $\Delta_L \bar{\theta} = 0$. Обозначим через $\bar{\eta}_\Sigma$ тангенциальную нормаль кривой L на поверхности Σ . Имеем

$$\bar{z} = \frac{d\bar{r}}{ds} \cos \chi + \bar{\eta}_\Sigma \sin \chi.$$

Подсчитаем скалярное произведение $\bar{z}\bar{e}$: $\bar{z}\bar{e} \equiv \bar{z}\bar{\eta}_s = \left(\frac{d\bar{r}}{ds} \cos \chi + \bar{\eta}_\Sigma \sin \chi \right) \times \times \bar{\eta}_s = \bar{\eta}_\Sigma \bar{\eta}_s \sin \chi = \cos \theta \sin \chi$, где $0 \leq \chi \leq \pi$, $0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$ или $\frac{\pi}{2} \leq \theta \leq \pi$.

Таким образом, рассматриваемые односторонние втулочные связи порождают условие $\bar{z}\bar{e} = \sigma(s)$, где $\sigma(s) \geq 0$ или $\sigma(s) \leq 0$ на L , при $\Delta_L \bar{\theta} = 0$. Для нежесткости поверхности необходимо и достаточно выполнения условий

$$\int_0^{2\pi} e^{a(s;\sigma)} \sigma(s) ds = 0 \text{ и } \sigma(s) \not\equiv 0 \text{ на } L.$$

Так как $a(s, \sigma)$ — вещественная функция и $\sigma(s)$ на контуре не меняет знак, то интегральное условие выполняется лишь при $\sigma(s) \equiv 0$, но тогда поверхность S жестка.

5. Жесткость поверхностей с теньвыми границами. Пусть край L поверхности S является линией тени. Линией тени точки V на поверхности S мы называем линию касания поверхности S с описанной конической поверхностью, имеющей вершину в точке V . Эта линия отделяет освещенную часть поверхности от неосвещенной, если V — светящаяся точка.

Теорема 4. Пусть при бесконечно малых изгибаниях поверхности S с теневой границей L расстояние точек края от вершины V не увеличивается или не уменьшается. Тогда поверхность S жестка.

Доказательство. Пусть вершина конуса V находится в начале координат. Выберем в качестве векторного поля \bar{e} на поверхности вдоль края вектор $\bar{r} = \bar{r}(s)$, т. е. радиус-вектор кривой L . Очевидно, что $\Delta_L \bar{\theta} = 0$. В самом деле, направления $\bar{r}(s)$ и $\frac{d\bar{r}(s)}{ds}$ являются сопряженными (в силу теоремы Кенинга), и потому при отображении на параметрическую плоскость x, y они переходят в ортогональные направления. Следовательно, при обходе по контуру Γ в параметрической плоскости приращение угла между образцами векторов $\bar{r}(s)$ и $\frac{d\bar{r}(s)}{ds}$ равно нулю. Так как $\Delta_L \bar{\theta}$ — топологический инвариант, то $\Delta_L \bar{\theta} = 0$.

Вычислим вариацию расстояния d точки M , $M \in L$, от вершины V при бесконечно малом изгибании поверхности S :

$$\delta d = \delta |\bar{r}| = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{|\bar{r} + \varepsilon \bar{z}| - |\bar{r}|}{\varepsilon} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{[|\bar{r}| + \varepsilon (\bar{r}\bar{z})] \sqrt{1 + O(\varepsilon^2)} - |\bar{r}|}{\varepsilon} = (\bar{z}\bar{r}).$$

Так как по предположению на краю $\delta d \geq 0$ или $\delta d \leq 0$, то для вектора \bar{z} получаем условие

$$\bar{r}\bar{z} = \sigma(s), \text{ где } \sigma(s) \geq 0 \text{ или } \sigma(s) \leq 0, \Delta_L \bar{\theta} = 0.$$

В силу теоремы 1, получаем жесткость поверхности S . Теорема доказана.

Если вершина V находится в бесконечности, то конусы тени переходят в цилиндры, образующие которых перпендикулярны некоторой плоскости α , не имеющей общих точек с поверхностью S . В качестве предельного случая теоремы 4 получаем следующее предложение.

Т е о р е м а 5. Пусть при бесконечно малых изгибаниях поверхности S с теневой границей L (линия тени от параллельных пучков лучей) расстояние точек края от плоскости α не уменьшается или не увеличивается. Тогда поверхность S жестка.

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. И. Н. Векуа, Обобщенные аналитические функции, Физматгиз, М., 1959.
2. А. В. Погорелов, Бесконечно малые изгибания общих выпуклых поверхностей, Изд-во Харьковск. ун-та, 1959.

Поступила 18.V 1963 г.
Ростов-на-Дону
