

## МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ НАПРЯЖЕННО–ДЕФОРМИРОВАННЫМ СОСТОЯНИЕМ СОСТАВНОГО ТЕЛА ПРИ ПОМОЩИ СТАЦИОНАРНОГО ТЕМПЕРАТУРНОГО ПОЛЯ

При конструировании механических объектов, которые предполагается эксплуатировать в условиях температурных полей, может быть поставлена задача оптимального управления НДС тела при помощи температурного поля, которая позволит минимизировать напряжения в областях их возможной концентрации в теле, в частности, на межфазной границе.

Подчеркнём, что задачи оптимального управления пространственными распределёнными системами относятся к весьма сложному классу задач управления. Методы их исследования обычно основаны на использовании принципа максимума Понтрягина или его обобщений для записи необходимых условий экстремальности. Однако, в пространственных распределённых системах при реализации принципа максимума возникает ряд сложностей, с которыми можно познакомиться в монографии [1]. Другие подходы к решению указанных задач приведены в работах [2-4].

В настоящей статье предложен новый прямой метод построения решения задач оптимального управления, основанный на представлении вектора состояния системы и управляющего воздействия в форме разложений по базисным решениям краевых задач для соответствующих эллиптических дифференциальных уравнений. Метод может быть применен к многофазной упругой среде, границы фаз которой являются каноническими поверхностями. При удовлетворении граничных условий используется обобщенный метод Фурье (ОМФ) [5].

Для определённости рассмотрено двухфазное тело в форме шара со сферической неоднородностью. Для решения поставленной проблемы впервые развит аппарат ОМФ на задачи термоупругости в сферических системах координат, начала которых сдвинуты друг относительно друга по оси симметрии.

**1. Постановка задачи.** Рассмотрим задачу оптимального управления при помощи температурного поля напряженно-деформированным состоянием кусочно–однородного составного шара радиуса  $R_1$  со сферическим включением радиуса  $R_2$ , центры которых  $O_i (i = 1,2)$  сдвинуты друг относительно друга на  $a$  ( $a + R_2 < R_1$ ). Границы указанных шаров обозначим соответственно через  $\Gamma_i (i = 1,2)$ , а области однородности через  $\Omega_i (i = 1,2)$ . Термомеханические

характеристики двухфазного тела обозначим через  $(G_i, \nu_i, \alpha_i, k_i)$  ( $i = 1, 2$ ), где  $G$  – модуль сдвига,  $\nu$  – коэффициент Пуассона,  $\alpha$  – коэффициент линейного температурного расширения,  $k$  – коэффициент теплопроводности.

Требуется определить температурное поле в шаре  $O_i$  (фактически на его границе), которое подчиняется следующим условиям:

$$\nabla^2 \vec{\Pi}_i + \frac{1}{1-2\nu_j} \nabla(\nabla \vec{\Pi}_i) = \alpha_i \frac{2(1+\nu_j)}{1-2\nu_j} \nabla T_i \text{ в } \Omega_i, \quad (1)$$

$$\nabla^2 T_i = 0 \text{ в } \Omega_i \quad (2)$$

$$T_{1|\Gamma_2} = T_{2|\Gamma_2}; k_1 \frac{\partial T_1}{\partial r_2} \Big|_{\Gamma_2} = k_2 \frac{\partial T_2}{\partial r_2} \Big|_{\Gamma_2}, \quad (3)$$

$$\vec{\Pi}_{1|\Gamma_2} = \vec{\Pi}_{2|\Gamma_2}; \vec{F}_{1|\Gamma_2} = \vec{F}_{2|\Gamma_2}, \quad (4)$$

$$\vec{F}_{1|\Gamma_1} = -p\vec{n}, \quad (5)$$

$$\int_{\Gamma_2} |F_n|^2 dS \rightarrow \inf. \quad (6)$$

Здесь через  $T_i$ ,  $\vec{\Pi}_i$ ,  $\vec{F}_i$  ( $i = 1, 2$ ) обозначены температурное поле и векторы перемещений и напряжений в областях  $\Omega_i$ ,  $\vec{n}$  – вектор нормали к соответствующей поверхности.

**2. Построение решения задачи (1)-(6).** Введем две одинаково направленные сферические системы координат  $\{r_i, \theta_i, \varphi_i\}$  ( $i = 1, 2$ ), начала которых совместим с центрами  $O_i$ , а ось  $Oz$  направим по оси симметрии тела. Координаты в них связаны формулами

$$r_1 \sin \theta_1 = r_2 \sin \theta_2; r_1 \cos \theta_1 = r_2 \cos \theta_2 + a.$$

В введенных координат поверхность  $\Gamma_i$  имеет уравнение  $r_i = R_i$ .

Температурное поле в шаре  $O_i$  можно определить по граничному условию, которое в силу осевой симметрии задачи имеет вид

$$T_{1|\Gamma_1} = \sum_{n=0}^{\infty} d_n P_n(\cos \theta_1), \quad (7)$$

и получается разложением граничного значения температуры в ряд по функциям Лежандра.

Таким образом, решением задачи (1)-(6) является набор коэффициентов  $\{d_n\}_{n=0}^{\infty}$  из разложения (7).

Решение уравнения (2) будем искать в виде

$$T_1 = \sum_{n=0}^{\infty} \left[ a_n \left( \frac{r_1}{R_1} \right)^n P_n(\cos \theta_1) + b_n \left( \frac{R_2}{r_2} \right)^{n+1} P_n(\cos \theta_2) \right] \text{ в } \Omega_1, \quad (8)$$

$$T_2 = \sum_{n=0}^{\infty} c_n \left( \frac{r_2}{R_2} \right)^n P_n(\cos \theta_2) \text{ в } \Omega_2, \quad (9)$$

где  $P_n^{(m)}(x)$  – функции Лежандра первого рода,  $a_n$ ,  $b_n$ ,  $c_n$  – неизвестные коэффициенты.

При удовлетворении граничным условиям (3), (7) используются теоремы сложения гармонических функций

$$r_1^n P_n(\cos \theta_1) = a^n \sum_{k=0}^n \frac{n!}{k!(n-k)!} \left( \frac{r_2}{a} \right)^k P_k(\cos \theta_2), \quad (10)$$

$$\frac{1}{r_2^{n+1}} P_n(\cos \theta_2) = \frac{1}{a^{n+1}} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(n+k)!}{n!k!} \left( \frac{a}{r_1} \right)^{k+n+1} P_{k+n}(\cos \theta_1), \quad (10)$$

которые могут быть получены из формул [6] предельным переходом. Формулы (10), (11) позволяют записать температурное поле  $T_1$  отдельно в каждой из введенных систем координат

$$T_1 = \sum_{k=0}^{\infty} \left[ a_k \left( \frac{r_1}{R_1} \right)^k + \left( \frac{a}{r_1} \right)^{k+1} \sum_{n=0}^k b_n \frac{k!}{n!(k-n)!} \left( \frac{R_2}{a} \right)^{n+1} \right] P_k(\cos \theta_1), \quad (12)$$

$$T_1 = \sum_{n=0}^{\infty} \left[ b_n \left( \frac{R_2}{r_2} \right)^{n+1} + \left( \frac{r_2}{a} \right)^n \sum_{k=n}^{\infty} a_k \frac{k!}{n!(k-n)!} \left( \frac{a}{R_1} \right)^k \right] P_k(\cos \theta_2). \quad (13)$$

После удовлетворения условий (3), (7) получаем

$$c_n + \sum_{s=0}^{\infty} t_{ns}^{(1)} c_s = \sum_{k=0}^{\infty} f_{nk} d_k, \quad n = 0, 1, \dots; \quad (14)$$

$$a_n + \sum_{s=0}^{\infty} t_{ns}^{(2)} a_s = d_n, \quad n = 0, 1, \dots; \quad (15)$$

$$b_n = (1 - \gamma_n) c_n, \quad n = 0, 1, \dots; \quad (16)$$

где

$$t_{ns}^{(1)} = \left( 1 - \frac{k_2}{k_1} \right) \frac{1}{\gamma_n} \frac{s}{2s+1} \left( \frac{R_2}{a} \right)^{n+s+1} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{k!}{n!(k-n)!} \frac{k!}{s!(k-s)!} \left( \frac{a}{R_1} \right)^{2k+1},$$

$$t_{ns}^{(2)} = \left( 1 - \frac{k_2}{k_1} \right) \left( \frac{a}{R_1} \right)^{n+s+1} \sum_{k=0}^s \frac{k}{2k+1} \frac{1}{\gamma_k} \frac{n!}{k!(n-k)!} \frac{s!}{k!(s-k)!} \left( \frac{R_2}{a} \right)^{2k+1},$$

$$f_{nk} = \frac{k!}{n!(k-n)!} \frac{1}{\gamma_n} \left(\frac{R_2}{a}\right)^n \left(\frac{a}{R_1}\right)^k, \quad \gamma_n = 1 - \left(1 - \frac{k_2}{k_1}\right) \frac{n}{2n+1}.$$

Как известно, общее решение уравнения (1) в областях  $\Omega_i$  записывается следующим образом:

$$\vec{\Pi}_i = \vec{\Pi}_{i0} + \vec{\Pi}_i^T, \quad (17)$$

где  $\vec{\Pi}_{i0}$  – общее решение однородного уравнения (1),  $\vec{\Pi}_i^T$  – частное решение неоднородного уравнения (1) в областях  $\Omega_i$ . Решения  $\vec{\Pi}_{i0}$  представим в виде

$$\vec{\Pi}_{10} = \sum_{j=1}^2 \sum_{n=0}^{\infty} \left[ a_n^{(j)} \vec{w}_{j,n}^-(r_1, \theta_1) + b_n^{(j)} \vec{w}_{j,n}^+(r_2, \theta_2) \right], \quad (18)$$

$$\vec{\Pi}_{20} = \sum_{j=1}^2 \sum_{n=0}^{\infty} c_n^{(j)} \vec{w}_{j,n}^-(r_2, \theta_2), \quad (19)$$

где

$$\vec{w}_{1,n}^+(r_2, \theta_2) = \nabla w_{n-1}^+(r_2, \theta_2), \quad w_n^+(r_2, \theta_2) = \frac{n!}{r_2^{n+1}} P_n(\cos \theta_2), \quad (20)$$

$$\vec{w}_{2,n}^+(r_2, \theta_2) = [z_2 \nabla + (4\nu - 3) \vec{e}_z] w_n^+(r_2, \theta_2) - \frac{R^2}{2n+3} \nabla w_{n+1}^+(r_2, \theta_2), \quad (21)$$

$$\vec{w}_{1,n}^-(r_1, \theta_1) = \nabla w_{n+1}^-(r_1, \theta_1), \quad w_n^-(r_1, \theta_1) = \frac{r_1^n}{n!} P_n(\cos \theta_1), \quad (22)$$

$$\vec{w}_{2,n}^-(r_1, \theta_1) = [z_1 \nabla + (4\nu - 3) \vec{e}_z] w_n^-(r_2, \theta_2) - \frac{R^2}{2n-1} \nabla w_{n-1}^-(r_1, \theta_1), \quad (23)$$

причем в решениях  $\vec{w}_{2,n}^{\pm}$  параметры  $\nu$ ,  $R$  в областях  $\Omega_i$  принимают значение  $\nu_i$ ,  $R_i$ ,  $\vec{e}_z$  – орт декартовой системы координат.

Базисные решения (20)-(23) являются осесимметричным вариантом общих решений для шара, введенных в работе [7]. Определение и обоснование базисности приведено в [8].

Для решений (20)-(23) в области  $\Omega_1$  доказаны следующие теоремы сложения:

$$\vec{w}_{j,n}^-(r_1, \theta_1) = \sum_{k=0}^n \frac{a^{n-k}}{(n-k)!} \left\{ \vec{w}_{j,k}^-(r_2, \theta_2) + \delta_{j2} \beta_{nk}^{(2)} \vec{w}_{1,k}^-(r_2, \theta_2) \right\}, \quad (24)$$

$$\vec{w}_{j,n}^+(r_2, \theta_2) = \sum_{k=n}^{\infty} \frac{a^{k-n}}{(k-n)!} \left\{ \vec{w}_{j,k}^+(r_1, \theta_1) + \delta_{j2} \beta_{nk}^{(1)} \vec{w}_{1,k}^+(r_2, \theta_2) \right\}, \quad (25)$$

где

$$\beta_{nk}^{(1)} = n - k + \frac{(k-n)(k-n+1)}{2k-1} \left(\frac{R_1}{a}\right)^2 - \frac{(k-n)(k-n-1)}{2n+3} \left(\frac{R_2}{a}\right)^2,$$

$$\beta_{nk}^{(2)} = n - k - 1 + \frac{(n-k)(n-k-1)}{2k+3} \left(\frac{R_2}{a}\right)^2 - \frac{(n-k)(n-k-1)}{2n-1} \left(\frac{R_1}{a}\right)^2,$$

$\delta_{jk}$  – дельта-символ Кронекера.

Остановимся на построении частных решений уравнения (1) в областях  $\Omega_j$ .

Будем искать решение  $\vec{\Pi}_j^T$  в виде

$$\vec{\Pi}_j^T = z_j \nabla \Phi_j + \nabla \Phi_0, \quad (26)$$

где  $\Phi_j$  – гармонические функции в  $\Omega_j$ . Подстановка  $\vec{\Pi}_j^T$  в (1) приводит к уравнению

$$\frac{\partial \Phi_j}{\partial z} = \alpha_j \frac{2(1+v_j)}{3-4v_j} T_j. \quad (27)$$

Учитывая формулу (8), соотношение

$$\frac{\partial}{\partial z} w_{n\mp 1}^\pm = \mp w_n^\pm \quad (28)$$

и требование точности решения  $\vec{\Pi}_j^T$  на поверхностях  $\Gamma_j$ , предлагается следующий вариант вектор-функции  $\vec{\Pi}_j^T$ :

$$\begin{aligned} \vec{\Pi}_j^T = \alpha_v^{(1)} \sum_{n=0}^{\infty} \left[ a_{n-1} \frac{(n-1)!}{R_1^{n-1}} \tilde{w}_{2,n}^-(r_1, \theta_1) - b_{n+1} \frac{R_2^{n+2}}{(n+1)!} \tilde{w}_{2,n}^+(r_2, \theta_2) \right] + \\ + \alpha_v R_2 b_0 \tilde{w}(r_2, \theta_2), \end{aligned} \quad (29)$$

где

$$\tilde{w}_{2,n}^-(r_1, \theta_1) = z_1 \nabla w_n^-(r_1, \theta_1) - \frac{R_1^2}{2n-1} \nabla w_{n-1}^-(r_1, \theta_1), \quad (30)$$

$$\tilde{w}_{2,n}^+(r_2, \theta_2) = z_2 \nabla w_n^+(r_2, \theta_2) - \frac{R_2^2}{2n+3} \nabla w_{n+1}^+(r_2, \theta_2) \quad (31)$$

$$\tilde{w}(r_2, \theta_2) = \nabla r_2, \quad \alpha_v^{(j)} = \alpha_j \frac{2(1+v_j)}{3-4v_j}, \quad \alpha_v = \alpha_1 \frac{1+v_1}{2(1-v_1)}.$$

Здесь и далее слагаемые с отрицательными индексами коэффициентов в суммах отсутствуют. Заметим, что последний член в формуле (29) необходим в силу того, что векторная функция  $b_0 R_2 \vec{w}_{2,-1}^+(r_2, \theta_2)$  не является регулярной в области  $\Omega_1$ .

Аналогично строится решение  $\vec{\Pi}_2^T$  в  $\Omega_2$

$$\vec{\Pi}_2^T = \alpha_v^{(2)} \sum_{n=0}^{\infty} c_{n-1} \frac{(n-1)!}{R_2^{n-1}} \vec{w}_{2,n}^-(r_2, \theta_2). \quad (32)$$

Для базисных частных решений  $\vec{w}_{2,n}^{\pm}$ ,  $\vec{w}$  доказаны следующие теоремы сложения в  $\Omega_1$ :

$$\vec{w}_{2,n}^-(r_1, \theta_1) = \sum_{k=0}^n \frac{a^{n-k}}{(n-k)!} \left\{ \vec{w}_{2,k}^-(r_2, \theta_2) + \beta_{nk}^{(2)} \vec{w}_{1,k}^-(r_2, \theta_2) \right\}, \quad (33)$$

$$\vec{w}_{2,n}^+(r_2, \theta_2) = \sum_{k=n}^{\infty} \frac{a^{k-n}}{(k-n)!} \left\{ \vec{w}_{2,k}^+(r_1, \theta_1) + \beta_{nk}^{(1)} \vec{w}_{1,k}^+(r_1, \theta_1) \right\}, \quad (34)$$

$$\vec{w}(r_2, \theta_2) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{a^k}{k!} \left\{ -\frac{1}{2k-1} \nabla [r_1^2 w_k^+(r_1, \theta_1)] + \frac{a^2}{2k+3} \nabla w_k^+(r_1, \theta_1) \right\}. \quad (35)$$

Используя формулы (24), (25), (33) – (35), вектор перемещения  $\vec{\Pi}_1$  можно представить отдельно в каждой сферической системе координат

$$\begin{aligned} \vec{\Pi}_1 &= \sum_{j=1}^2 \sum_{k=0}^{\infty} a_k^{(j)} \vec{w}_{j,k}^-(r_1, \theta_1) + \sum_{k=0}^{\infty} \vec{w}_{1,k}^+(r_1, \theta_1) \cdot \\ &\cdot \sum_{n=0}^k \frac{a^{k-n}}{(k-n)!} \left[ b_n^{(1)} + \beta_{nk}^{(1)} b_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \frac{R_2^{n+2}}{(n+1)!} \beta_{nk}^{(1)} b_{n+1} \right] + \\ &+ \sum_{k=0}^{\infty} \vec{w}_{2,k}^+(r_1, \theta_1) \sum_{n=0}^k \frac{a^{k-n}}{(k-n)!} b_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \sum_{k=0}^{\infty} a_{k-1} \frac{(k-1)!}{R_1^{k-1}} \vec{w}_{2,k}^-(r_1, \theta_1) - \\ &- \alpha_v^{(1)} \sum_{k=0}^{\infty} \vec{w}_{2,k}^+(r_1, \theta_1) \sum_{n=0}^k \frac{a^{k-n}}{(k-n)!} \frac{R_2^{n+2}}{(n+1)!} b_{n+1} + \\ &+ \alpha_v R_2 b_0 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{a^k}{k!} \left\{ -\frac{1}{2k-1} \nabla [r_1^2 w_k^+(r_1, \theta_1)] + \right. \\ &\quad \left. + \frac{a^2}{2k+3} \nabla w_k^+(r_1, \theta_1) \right\}, \quad (36) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\bar{\Pi}_1 &= \sum_{j=1}^2 \sum_{k=0}^{\infty} b_k^{(j)} \bar{w}_{j,k}^+(r_2, \theta_2) + \sum_{k=0}^{\infty} \bar{w}_{1,k}^-(r_2, \theta_2) \cdot \\
&\cdot \sum_{n=k}^{\infty} \frac{a^{n-k}}{(n-k)!} \left[ a_n^{(1)} + \beta_{nk}^{(2)} a_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \frac{(n-1)!}{R_1^{n-1}} \beta_{nk}^{(2)} a_{n-1} \right] + \\
&+ \sum_{k=0}^{\infty} \bar{w}_{2,k}^-(r_2, \theta_2) \sum_{n=k}^{\infty} \frac{a^{n-k}}{(n-k)!} a_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \sum_{k=0}^{\infty} \bar{w}_{2,k}^-(r_2, \theta_2) \sum_{n=k}^{\infty} \frac{a^{n-k}}{(n-k)!} \cdot \\
&\cdot \frac{(n-1)!}{R_1^{n-1}} a_{n-1} - \alpha_v^{(1)} \sum_{k=0}^{\infty} b_{k+1} \frac{R_2^{k+2}}{(k+1)!} \bar{w}_{2,k}^+(r_2, \theta_2) + \bar{w}(r_2, \theta_2). \quad (37)
\end{aligned}$$

После перехода в формулах (36), (37) к напряжениям и удовлетворения граничных условий (4), (5) получаем бесконечную систему линейных алгебраических уравнений относительно неизвестных коэффициентов

$$\begin{aligned}
&\frac{1}{k} \tilde{b}_k^{(1)} + \frac{k+2}{2k+3} \tilde{b}_k^{(2)} + \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \frac{1}{k+1} \left[ \tilde{a}_n^{(1)} + \beta_{nk}^{(2)} \tilde{a}_n^{(2)} + \right. \\
&\quad \left. + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n} a_{n-1} \right] + \frac{k-1}{2k-1} \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \tilde{a}_n^{(2)} + \\
&+ \alpha_v^{(1)} \frac{k-1}{2k-1} \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \frac{1}{n} a_{n-1} - \alpha_v^{(1)} b_{k+1} \frac{k+2}{(k+1)(2k+3)} - \\
&- \alpha_v b_0 \delta_{k1} = \frac{1}{k+1} \tilde{c}_k^{(1)} + \frac{k-1}{2k-1} \tilde{c}_k^{(2)} + \alpha_v^{(2)} \frac{k-1}{k(2k-1)} c_{k-1}, \quad (38)
\end{aligned}$$

$$\tilde{b}_0^{(1)} = 0, \quad (39)$$

$$\begin{aligned}
&-\tilde{b}_k^{(1)} + \left[ 4v_1 - 3 - \frac{(k+1)^2}{2k+3} \right] \tilde{b}_k^{(2)} + \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \left[ a_n^{(1)} + \beta_{nk}^{(2)} a_n^{(2)} + \right. \\
&\quad \left. + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n} a_{n-1} \right] + \left( 4v_1 - 3 + \frac{k^2}{2k-1} \right) \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \tilde{a}_n^{(2)} + \\
&+ \alpha_v^{(1)} \frac{k^2}{2k-1} \frac{R_1}{R_2} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \frac{1}{n} a_{n-1} + \alpha_v^{(1)} \frac{k+1}{2k+3} b_{k+1} + \alpha_v b_0 \delta_{k1} = \\
&= \tilde{c}_k^{(1)} + \left( 4v_2 - 3 + \frac{k^2}{2k-1} \right) \tilde{c}_k^{(2)} + \alpha_v^{(2)} \frac{k}{2k-1} c_{k-1}, \quad (40)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& -\frac{k+1}{k} \tilde{b}_k^{(1)} - \left[ \frac{(k+2)(k+3)}{2k+3} - 2v_1 \right] \tilde{b}_k^{(2)} + \frac{k}{k+1} \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \left[ \tilde{a}_n^{(1)} + \right. \\
& \left. + \beta_{nk}^{(2)} \tilde{a}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n} a_{n-1} \right] + \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + 2v_1 \right] \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \left[ \tilde{a}_n^{(2)} + \right. \\
& \left. + \alpha_v^{(1)} \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} - \frac{3}{2} \right] \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \frac{1}{n} a_{n-1} + \right. \\
& \left. + \alpha_v^{(1)} \frac{1}{k+1} \left[ \frac{(k+2)(k+3)}{2k+3} + \frac{3}{2} \right] b_{k+1} + \alpha_v b_0 \delta_{k1} = \right. \\
& = \frac{G_2}{G_1} \frac{k}{k+1} \tilde{c}_k^{(1)} + \frac{G_2}{G_1} \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + 2v_2 \right] \tilde{c}_k^{(2)} + \\
& \quad \left. + \alpha_v^{(2)} \frac{G_2}{G_1} \frac{1}{k} \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + \frac{3}{2} \right] c_{k-1}, \tag{41}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& (k+1) \tilde{b}_k^{(1)} + (k+1) \left[ \frac{(k+1)(k+3)}{2k+3} + 1 - 2v_1 \right] \tilde{b}_k^{(2)} + \\
& \quad + k \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \left[ \tilde{a}_n^{(1)} + \beta_{nk}^{(2)} \tilde{a}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n} a_{n-1} \right] + \\
& \quad k \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + 2v_1 - 1 \right] \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \tilde{a}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} k \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + \frac{1}{2} \right] \cdot \\
& \quad \cdot \sum_{n=k}^{\infty} w_{nk} \frac{1}{n} a_{n-1} - \alpha_v^{(1)} \left[ \frac{(k+1)(k+3)}{2k+3} - \frac{1}{2} \right] b_{k+1} - \alpha_v b_0 \delta_{k1} = \\
& = \frac{G_2}{G_1} k \tilde{c}_k^{(1)} + \frac{G_2}{G_1} k \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + 2v_2 - 1 \right] \tilde{c}_k^{(2)} + \\
& \quad \left. + \alpha_v^{(2)} \frac{G_2}{G_1} \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + \frac{1}{2} \right] c_{k-1}, \tag{42}
\end{aligned}$$

$$\frac{k}{k+1} \tilde{a}_k^{(1)} + \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + 2v_1 \right] \tilde{a}_k^{(2)} - \frac{k+1}{k} \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \sum_{n=0}^k w_{kn} \left[ \tilde{b}_n^{(1)} + \right.$$



$$\begin{aligned}
& +\beta_{nk}^1 \tilde{b}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n+1} b_{n+1} \left] - \left[ \frac{(k+2)(k+3)}{2k+3} - 2v_1 \right] \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \cdot \\
& \cdot \sum_{n=0}^k w_{kn} \tilde{b}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \frac{1}{k} \left[ \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + \frac{3}{2} \right] a_{k-1} + \\
& + \alpha_v^{(1)} \left[ \frac{(k+2)(k+3)}{2k+3} - \frac{3}{2} \right] \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \sum_{n=0}^k w_{kn} \frac{1}{n+1} b_{n+1} - \\
& - \alpha_v \frac{R_2}{R_1} \left( \frac{a}{R_1} \right)^{k+1} \left[ \frac{3k+5}{2k+3} - \frac{k-1}{2k-1} \left( \frac{R_1}{a} \right)^2 \right] b_0 = \frac{p}{2G_1} \delta_{k1}, \quad (43)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& k \tilde{a}_k^{(1)} + k \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + 2v_1 - 1 \right] \tilde{a}_k^{(2)} + (k+1) \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \sum_{n=0}^k w_{kn} \left[ \tilde{b}_n^{(1)} + \right. \\
& \left. + \beta_{nk}^1 \tilde{b}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \beta_{nk}^{(2)} \frac{1}{n+1} b_{n+1} \right] + \\
& + (k+1) \left[ \frac{(k+1)(k+3)}{2k+3} - 2v_1 + 1 \right] \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \cdot \\
& \cdot \sum_{n=0}^k w_{kn} \tilde{b}_n^{(2)} + \alpha_v^{(1)} \left[ \frac{k(k-2)}{2k-1} + \frac{1}{2} \right] a_{k-1} - \\
& - \alpha_v^{(1)} (k+1) \left[ \frac{(k+1)(k+3)}{2k+3} - \frac{1}{2} \right] \left( \frac{R_2}{R_1} \right)^2 \sum_{n=0}^k w_{kn} \frac{1}{n+1} b_{n+1} + \alpha_v \frac{R_2}{R_1} \cdot \\
& \cdot \left( \frac{a}{R_1} \right)^{k+1} \left[ \frac{k(k+3)}{2k+3} - \frac{k(k+1)}{2k-1} \left( \frac{R_1}{a} \right)^2 \right] b_0 = -\frac{p}{2G_1} \delta_{k1}, \quad (44)
\end{aligned}$$

где

$$\tilde{a}_k^{(j)} = a_k^{(j)} \frac{R_1^{k-1}}{k!}, \quad \tilde{b}_k^{(j)} = b_k^{(j)} \frac{k!}{R_2^{k+2}}, \quad \tilde{c}_k^{(j)} = c_k^{(j)} \frac{R_2^{k-1}}{k!},$$

$$w_{nk} = \frac{n!}{k!(n-k)!} \left( \frac{R_2}{a} \right)^k \left( \frac{a}{R_1} \right)^n.$$

Заметим также, что интеграл, входящий в формулу (6), равен

$$\int_{\Gamma_2} |F_n|^2 ds = 8\pi G_2^2 R_2 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k+1/2} \left\{ \left[ \frac{k}{k+1} \tilde{c}_k^{(1)} + \left( \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + 2v_2 \right) \tilde{c}_k^{(2)} + \right. \right.$$

$$\begin{aligned}
& +\alpha_v^{(2)} \frac{1}{k} \left( \frac{(k-1)(k-2)}{2k-1} + \frac{3}{2} \right) c_{k-1} \Big]^2 k(k+1) + \left[ k\tilde{c}_k^{(1)} + k \left( \frac{k(k-2)}{2k-1} + \right. \right. \\
& \left. \left. + 2v_2 - 1 \right) \tilde{c}_k^{(2)} + \alpha_v^{(2)} \left( \frac{k(k-2)}{2k-1} + \frac{1}{2} \right) c_{k-1} \right]^2 \Big\}. \quad (45)
\end{aligned}$$

Бесконечные системы линейных алгебраических уравнений (14), (15), (16), (38)-(44) могут быть записаны в операторной форме

$$(I + T^{(1)})\bar{c} = F\bar{d}, \quad (46)$$

$$(I + T^{(2)})\bar{a} = \bar{d}, \quad (47)$$

$$\bar{b}^{(j)} = B_j \{\bar{a}, \bar{c}^{(1)}, \bar{c}^{(2)}, \bar{c}\}, \quad (48)$$

$$\bar{a}^{(j)} = A_j \{\bar{a}, \bar{c}^{(1)}, \bar{c}^{(2)}, \bar{c}, p\bar{f}\}, \quad (49)$$

$$(I + C) \{\bar{c}^{(1)}, \bar{c}^{(2)}\} = C_1 \{\bar{a}, \bar{c}\} + p\bar{f}_1, \quad (50)$$

где  $\bar{d} = (d_i)_{i=0}^\infty$ ,  $\bar{a} = (a_i)_{i=0}^\infty$ ,  $\bar{c} = (c_i)_{i=0}^\infty$ ,  $\bar{a}^{(j)} = (\tilde{a}_i^{(j)})_{i=0}^\infty$ ,

$\bar{b}^{(j)} = (\tilde{b}_i^{(j)})_{i=0}^\infty$ ,  $\bar{c}^{(j)} = (\tilde{c}_i^{(j)})_{i=0}^\infty$ ,  $\bar{f}$ ,  $\bar{f}_1$  – элементы гильбертова

пространства  $l_2$ ,  $\bar{f}$ ,  $\bar{f}_1$  – известные правые части,  $T^{(j)}$ ,  $C$  – линейные компактные операторы, действующие соответственно в пространствах  $l_2$  и  $l_2 \times l_2$ ;  $A_j$ ,  $B_j$ ,  $C_1$ ,  $F$  – линейные ограниченные операторы в соответствующих пространствах. Все перечисленные операторы являются матричными.

Компактность операторов  $T^{(j)}$  и  $C$  обусловлена тем, что модули их матричных коэффициентов можно оценить сверху линейными комбинациями выражений вида

$$t_{nk} = n^\alpha k^\beta \frac{n!}{k!(n-k)!} \left( \frac{R_2}{a} \right)^k \left( \frac{a}{R_1} \right)^n,$$

для которых  $\sum_{n,k=0}^\infty t_{nk} < \infty$ .

Из компактности операторов  $T^{(j)}$  и  $C$  и единственности решения краевых задач теплопроводности и термоупругости следует непрерывная обратимость операторов в системах (46), (47), (50). Решением этих систем будут последовательности

$$\bar{c}^{(j)} = D^{(j)} \bar{d} + p \bar{g}_j, \quad (j = -1, 2), \quad (51)$$

$$\bar{c} = D \bar{d}, \quad (52)$$

где  $D^{(j)}$ ,  $D$  – линейные ограниченные операторы в  $l_2$ ,  $\bar{g}_j \in l_2$ . Явный вид операторов  $D^{(j)}$ ,  $D$  и правых частей может быть получен численно, например, методом редукции.

Подстановка соотношений (51), (52) в (45) выражает функционал  $\int_{\Gamma_2} |F_n|^2 ds$  в виде:

$$\int_{\Gamma_2} |F_n|^2 ds = \sum_{j=1}^2 \|V_j \bar{d} + p \bar{g}_j\|^2, \quad (53)$$

где операторы  $V_j$  ограничены в  $l_2$ ,  $\bar{g}_j \in l_2$ . Записывая необходимое условие экстремума функционала (53), получаем для определения неизвестных  $(d_j)_{j=0}^{\infty}$  линейную алгебраическую систему.

Заметим, что численная реализация предложенного подхода весьма эффективна, ввиду того, что каждая из систем (46), (47), (50) обращается отдельно и матричные коэффициенты систем экспоненциально убывают. Последнее обстоятельство позволяет, удерживая в системах лишь несколько уравнений и неизвестных, получать приближенные решения с достаточной точностью за минимальное число операций.

**3. Иллюстрирующий пример.** Для иллюстрации приведенной методики рассмотрим частный случай поставленной задачи, когда  $a = 0$  (шар и включение соосны) и температурное поле в шаре постоянно и равно  $T_0$ . В этом случае разрешающие системы можно обратить точно. В результате

$$F_n|_{\Gamma_2} = - \frac{\frac{1-v_1}{1+v_1} \frac{3p}{R_2^3} + \left( \frac{1-3v_1}{1-v_1} \alpha_1 G_2 + \frac{1-3v_2}{1-v_2} \alpha_2 G_1 \right) \left( \frac{4}{R_2^3} - \frac{4}{R_1^3} \right) T_0}{\left( \frac{2-4v_2}{1+v_2} \frac{G_1}{G_2} + 1 \right) \frac{1}{R_2^3} + \left( \frac{2-4v_1}{1+v_1} - \frac{2-4v_2}{1+v_2} \right) \frac{1}{R_1^3}}. \quad (54)$$

Из формулы (54) следует, что при  $v_j > \frac{1}{3}$  минимум функционала (53)

равен  $\min_{T_0} \int_{\Gamma_1} |F_n|^2 ds = 0$  и достигается на температуре

$$T_0 = - \frac{3\rho \frac{1-\nu_1}{1+\nu_1} \frac{1}{R_2^3}}{\left( \frac{1-3\nu_1}{1-\nu_1} \alpha_1 G_2 + \frac{1-3\nu_2}{1-\nu_2} \alpha_2 G_1 \right) \left( \frac{4}{R_2^3} - \frac{4}{R_1^3} \right)}.$$

Формула (54) показывает, что каждая подобная задача требует численного анализа ее разрешимости в зависимости от значений термомеханических характеристик многофазного тела.

#### Список использованных источников

1. Лурье К.А. Оптимальное управление в задачах математической физики / К.А. Лурье. – М.: Наука, 1975. – 480 с.
2. Дейнека В.С. Оптимальное управление неоднородными распределенными системами / В.С. Дейнека, И.В. Сергиенко. – К.: Наука. думка, 2003. – 506 с.
3. Лионс Ж.-Л. Управление сингулярными распределенными системами / Ж.-Л. Лионс. – М.: Наука, 1987. – 368 с.
4. Сергиенко И.В. Идентификация параметров динамической теории упругости тела с включением / И.В. Сергиенко, В.С. Дейнека // Кибернетика и системный анализ. – 2009. – №3. – С. 75-97.
5. Kurennov S.S. First fundamental axisymmetric problem of thermoelasticity for a compressed spheroid with a concentric spherical cavity / S.S. Kurennov, A.G. Nikolaev // Journal of Applied Mechanics and Technical Physics. – 2004. – V. 45, №1. – P. 76-81.
6. Проценко В.С. Формулы переразложения для решений уравнения Лапласа в сферических и вытянутых сфероидальных координатах / В.С. Проценко, А.Г. Николаев // Доклады АН УССР. – 1983. – Сер. А. – №7. – С. 10–13.
7. Николаев А.Г. Формулы переразложения векторных решений уравнения Ламе в сферической и сфероидальной системах координат / А.Г. Николаев // Математ. методы анализа динамических систем. – Харьков, ХАИ. – 1984. – Вып. 8. – С.100–104.
8. Николаев А.Г. Обоснование метода Фурье в основных краевых задачах теории упругости для некоторых пространственных канонических областей / А.Г. Николаев // Доповіді НАН України. – 1998. – №2. – С. 78–83.

*Поступила в редакцию 15.06.2009.*

*Рецензент: д-р физ.–мат. наук, проф. В.С. Проценко,  
Национальный аэрокосмический университет  
им. Н.Е. Жуковского «ХАИ», г. Харьков*