

**РЕШЕНИЕ НЕСТАЦИОНАРНОЙ ЗАДАЧИ О МЕХАНИЧЕСКИХ  
КОЛЕБАНИЯХ ОДНОМЕРНОЙ ЦЕПОЧКИ УПРУГО СВЯЗАННЫХ  
ЧАСТИЦ ПРИ НАЛИЧИИ ИЗОБАРИЧЕСКОГО ДЕФЕКТА**

*B. B. Мажуга (Москва)*

Одномерная цепочка упруго связанных частиц является простейшей моделью для изучения статистико-динамических свойств твердых тел. Шредингер [1] получил аналитическое решение нестационарной задачи колебаний однородной цепочки и рассмотрел переход от механики системы дискретных точек к механике сплошной среды.

Временная зависимость движения линейной цепочки при наличии изотопического дефекта (примесная частица отличается только массой от основной частицы) была исследована в работе Кашикамуры [2]. При помощи метода производящей функции он получил интегральные уравнения движения частиц цепочки, которые решал посредством итераций, и затем ему удалось просуммировать получающиеся ряды. Ввиду громоздкости формул этим методом практически невозможно рассмотреть нестационарные задачи колебаний цепочки с другими типами дефектов, например, случай наличия в цепочке изобарического дефекта (примесная частица отличается от основной только своим взаимодействием с соседями), молекулярной примеси и т. д. В данной работе получено решение нестационарной задачи колебаний цепочки при наличии изобарического дефекта.

§ 1. Исследуем задачу о продольных колебаниях неограниченной цепочки, состоящей из частиц массы  $M$ , расположенных вдоль прямой и находящихся в состоянии равновесия на равных расстояниях одна от другой. Взаимодействие частиц рассматривается в гармоническом приближении. Силовую постоянную цепочки будем обозначать через  $K$ . В цепочке один узел (нулевой) занят частицей, взаимодействие которой описывается силовой константой  $K_0$  и отлично от взаимодействия между остальными частицами.

Система уравнений, описывающая движение частиц, имеет следующий вид:

$$\ddot{r_i}(\tau) = [K + (K_0 - K)(\delta_{i,0} + \delta_{i,-1})](r_{i+1} - r_i) - [K + (K_0 - K)(\delta_{i,0} + \delta_{i,1})](r_i - r_{i-1}) \quad (1.1)$$

где  $r_i$  ( $i = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$ ) — отклонение от положения равновесия  $i$ -й частицы,  $\delta_{in}$  — символ Кронекера.

Начальные условия записываются в виде

$$r_i(0) = a_i, \quad \dot{r_i}(0) = v_i \quad (1.2)$$

Вводя безразмерное время  $\tau$ , получим

$$\begin{aligned} \ddot{r_i}(\tau) &= [1 + (\beta - 1)(\delta_{i,0} + \delta_{i,-1})](r_{i+1} - r_i) - [1 + (\beta - 1)(\delta_{i,0} + \delta_{i,1})](r_i - r_{i-1}) \\ r_i(0) &= a_i, \quad \dot{r_i}(0) = v / \omega_L \quad (\tau = 2(K/M)^{1/2}t, \quad \omega_L = K_0/K, \quad \beta = K_0/K) \end{aligned} \quad (1.3)$$

Решение этой системы линейных дифференциальных уравнений с постоянными коэффициентами можно искать в виде

$$r_i(\tau) = \sum_{j=-\infty}^{\infty} \left[ a_j \Phi_i(j, \tau) + \frac{v}{\omega_L} \int_0^\tau \Phi_i(j, \tau') d\tau' \right] \quad (1.4)$$

Задача сводится к определению функции  $\Phi_i(j, \tau)$ .

Таким образом, будем решать систему уравнений (1.3) с начальными условиями

$$r_i(0) = a_i, \quad \dot{r_i}(0) = 0 \quad (1.5)$$

§ 2. Задачу решаем при помощи метода преобразования Лапласа. Если обозначить через  $x_i(p)$  изображение функции  $r_i(\tau)$ , то нетрудно найти

$$\begin{aligned} &[1 + (\beta - 1)(\delta_{i,0} + \delta_{i,-1})][x_{i+1}(p) - x_i(p)] - \\ &- [1 + (\beta - 1)(\delta_{i,0} + \delta_{i,1})][x_i(p) - x_{i-1}(p)] - 4p^2 x_i(p) + 4pa_i = 0 \end{aligned} \quad (2.1)$$

Рассмотрим уравнения системы (2.1) при  $i = 2, 3, 4, \dots$

$$x_{i+1} - (4p^2 + 2)x_i + x_{i-1} + 4pa_i = 0 \quad (2.2)$$

Уравнение (2.2) представляет собою неоднородное разностное уравнение и его решение таково [3]

$$\begin{aligned} x_i &= \varphi_1^{-1} \left( \varphi_{i-1} x_2 - \varphi_{i-2} x_1 + 4p \sum_{v=2}^{i-1} \varphi_{v-1} a_{i+1-v} \right) \\ \varphi_i &= (\sqrt{p^2 + 1} + p)^{2i} - (\sqrt{p^2 + 1} - p)^{2i} \end{aligned} \quad (2.3)$$

Для  $x_i$  с отрицательными значениями индекса  $i$  справедливо аналогичное соотношение

$$x_k = \varphi_1^{-1} \left( \varphi_{-k-1} x_{-2} - \varphi_{-k-2} x_{-1} + 4p \sum_{v=-2}^{k+1} \varphi_{v-1} a_{k-1-v} \right) \quad (2.4)$$

Здесь отрицательные значения номеров частиц обозначены индексом  $k$ . Используя уравнения системы (2.1) при  $i = -1, 0, 1$  и соотношения (2.3), (2.4), после несложных алгебраических преобразований находим

$$\begin{aligned} (4p^2 + 2\beta) x_0 &= \beta \sigma_{i-1}^{-1} \left( \beta \varphi_{i-1} x_0 + \varphi_1 x_i + 4p \sum_{v=2}^i \varphi_{v-1} a_{i+1-v} \right) + \\ &+ \beta \sigma_{-k-1}^{-1} \left( \beta \varphi_{-k-1} x_0 + \varphi_1 x_k + 4p \sum_{v=-2}^k \varphi_{v-1} a_{k-1-v} \right) + 4pa_0 \\ \sigma_i &= [(4p^2 + \beta + 1) \varphi_i - \varphi_{i-1}] \end{aligned} \quad (2.5)$$

Переходя в (2.5) к пределу при  $i \rightarrow \infty$  и  $k \rightarrow -\infty$ , получим  $x_0(p)$

$$\begin{aligned} x_0(p) &= -\frac{1}{\Delta} \left[ \beta \sum_{j=-\infty}^{\infty} (\sqrt{p^2 + 1} - p)^{2|j|} a_j + 2(1-\beta)p(\sqrt{p^2 + 1} - p)a_0 \right] \\ \Delta &= \beta \sqrt{p^2 + 1} + (\beta - 1)p[(\sqrt{p^2 + 1} - p)^2 - 1] \end{aligned} \quad (2.6)$$

Нахождение  $r_0(\tau)$  сводится к вычислению контурного интеграла

$$r_0(\tau) = \frac{1}{2\pi i} \int_{a-i\infty}^{a+i\infty} x_0(p) e^{\tau p} dp \quad (2.7)$$

где  $a$  — постоянная, большая чем действительная часть любой особенности  $x_0(p)$ .

Контурный интеграл (2.7) можно выразить через функции Ломмеля, Бесселя и тригонометрические функции [4]. Функции Ломмеля от двух независимых переменных определяются соотношением<sup>1</sup>

$$U_v(y, z) = \sum_{m=0}^{\infty} (-1)^m \left( \frac{y}{z} \right)^{v+2m} J_{v+2m}(z) \quad (2.8)$$

Производя в (2.7) замену переменных по формуле  $w = p - \sqrt{p^2 + 1}$ , имеем

$$r_0(\tau) = \frac{1}{2\pi i} \int_l x_0(w) \exp \left[ \frac{\tau \tau}{2} \left( w - \frac{1}{w} \right) \right] dw \quad (2.9)$$

$$x_0(w) = \frac{1 - w^2}{w[(3\beta - 2)w^2 + 1]} \left\{ \beta \sum_{j=-\infty}^{\infty} w^{2|j|} a_j + (\beta - 1)(w^2 - 1)a_0 \right\}$$

В качестве контура  $l$  можно взять любую окружность, охватывающую начало координат  $w = 0$  и не охватывающую полюсов подынтегральной функции. Здесь предполагается, что начало координат обходится в положительном направлении.

Представим функцию  $x_0(w)$  в виде суммы дробей

$$\begin{aligned} x_0(w) &= \frac{A_{00}}{w} + \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{k=1}^2 \frac{A_{nk} w^{2n+1}}{w^2 - w_k}, \quad w_{1,2} = \frac{2 - 3\beta \pm \gamma}{2 - 2\beta} \\ \gamma &= (9\beta^2 - 8\beta)^{1/2} \end{aligned} \quad (2.10)$$

<sup>1</sup> Таблицы функций Ломмеля см. [5].

Интеграл (2.9) распадается на сумму интегралов вида

$$I_1 = \frac{1}{2\pi i} \int_l w^{-1} \exp \left[ -\frac{\tau}{2} \left( w - \frac{1}{w} \right) \right] dw \quad (2.11)$$

$$I_2 = \frac{1}{2\pi i} \int_l \frac{w^{2n+1}}{w^2 - w_k} \exp \left[ -\frac{\tau}{2} \left( w - \frac{1}{w} \right) \right] dw \quad (2.12)$$

Интеграл (2.11) есть функция Бесселя  $J_0(\tau)$  порядка нуль [6].

Разлагая в ряд знаменатель в (2.12), легко показать, что при  $\beta < 1$  интеграл (2.12) равен

$$I_2 = (-w_k)^n U_{2n+2} \left[ \left( -\frac{1}{w_k} \right)^{1/2} \tau, \tau \right] \quad (2.13)$$

При  $\beta > 1$  получаем

$$\begin{aligned} I_2 &= (-w_k)^n U_{-2n+2} [(-w_k)^{1/2} \tau, \tau] - w_k^n \cos \omega_0 \tau \\ &\quad \omega_0 = \left( \frac{2\beta}{4 - 3\beta + \gamma} \right)^{1/2} \end{aligned} \quad (2.14)$$

Вычисляя последовательно все интегралы, после несложных алгебраических преобразований получаем  $r_0(\tau)$ . Введем обозначения

$$\begin{aligned} A &= \frac{\beta - \gamma}{\gamma} \delta_{j,0} + \frac{\beta(\alpha^2 - 1)}{\alpha^{2|j|-2|\theta(j)|+2}\gamma} (1 - \delta_{j,0}), \quad \alpha = \left( -\frac{1}{w_1} \right)^{1/2} \\ B &= \frac{\beta + \gamma}{\gamma} \delta_{j,0} + \frac{\beta(\delta^2 - 1)}{\delta^{2|j|-2|\theta(j)|+2}\gamma} (1 - \delta_{j,0}), \quad \delta = \left( -\frac{1}{w_2} \right)^{1/2} \\ \theta(j) &= 1 (j \geq 1), \quad \theta(j) = 0 (j = 0), \quad \theta(j) = -1 (j \leq -1) \end{aligned} \quad (2.15)$$

Тогда с учетом (1.4) решение можно представить в следующем виде:  
при  $\beta > 1$

$$\begin{aligned} \Phi_0(j, \tau) &= J_0(\tau) \delta_{j,0} + (-1)^{|j|-|\theta(j)|+1} A \cos \omega_0 \tau + \\ &\quad + AU_{2|\theta(j)|-2|j|}(\alpha^{-1}\tau, \tau) - BU_{2|j|-2|\theta(j)|+2}(\delta\tau, \tau) \end{aligned} \quad (2.16)$$

при  $\beta < 1$

$$\Phi_0(j, \tau) = J_0(\tau) \delta_{j,0} + AU_{2|j|-2|\theta(j)|+2}(\alpha\tau, \tau) - BU_{2|j|-2|\theta(j)|+2}(\delta\tau, \tau) \quad (2.17)$$

Для случая  $\beta = 1$  решение было получено ранее [1].

Теперь перейдем к нахождению  $r_i(\tau)$  при  $i \neq 0$ . Подставляя  $x_2$  из соотношения (2.3) в уравнение системы (2.1) при  $i = 1$  и  $x_{-2}$  из соотношения (2.4) в уравнение системы (2.1) при  $i = -1$ , имеем

$$x_1 = \sigma_{i-1}^{-1} \left( \beta \varphi_{i-1} x_0 + \varphi_1 x_i + 4p \sum_{v=2}^i \varphi_{v-1} a_{i+1-v} \right) \quad (2.18)$$

$$x_{-1} = \sigma_{-k-1}^{-1} \left( \beta \varphi_{-k+1} x_0 + \varphi_k x_{-1} + 4p \sum_{v=-2}^k \varphi_{-v-1} a_{k-1-v} \right) \quad (2.19)$$

Вычитая из (2.18) (2.19) и переходя к пределу при  $i \rightarrow \infty$  и  $k \rightarrow -\infty$ , получим

$$x_1(p) - x_{-1}(p) = \frac{4p}{1 + (\beta - 1)(\sqrt{p^2 + 1} - p)^2} \sum_{j=-\infty}^{\infty} \theta(j) (\sqrt{p^2 + 1} - p)^{2|j|} a_j \quad (2.20)$$

Используя уравнение системы (2.1) при  $i = 0$  и (2.20), находим изображения  $x_1(p)$  и  $x_{-1}(p)$ , а затем из (2.18) и (2.19) получаем  $x_i(p)$  и  $x_k(p)$ .

Оригинал находим методом, изложенным при нахождении оригинала  $x_0(p)$ . Приводим окончательный результат, используя обозначение (1.4).

Если  $\beta > 2$ , то

$$\begin{aligned} \Phi_i(j, \tau) &= \Psi_i(j, \tau) + (-1)^{|i|+|j|} C \cos \omega_0 \tau + (-1)^{|i|+|j|} E \theta(i) \theta(j) \cos \omega_1 \tau + \\ &\quad + CU_{2-2|i|-2|j|}(\alpha^{-1}\tau, \tau) + E \theta(i) \theta(j) U_{2-2|i|-2|j|}(\delta^{-1}\tau, \tau) \end{aligned} \quad (2.21)$$

Здесь

$$\begin{aligned} \Psi_i(i, \tau) &= J_{2|i-j|}(\tau) - J_{2|i|+|2j-\theta(j)|-2}(\tau) + \\ &+ \frac{1}{2} [1 - \delta_{j,0} + \theta(i)\theta(j)] [(1-\beta) J_{2|i|+2|j|-2}(\tau) + J_{2|i|+2|j|-4}(\tau)] + D U_{2|i|+2|j|}(\delta\tau, \tau) \\ C &= \frac{\beta(\alpha^2 - 1)}{\alpha^{2|i|}\gamma} \delta_{j,0} + \frac{2\beta^2 - 3\beta^3 - \beta^2\gamma + 2\beta\gamma}{4\alpha^{2|i|+2|j|-2}\gamma(1-\beta)} (1 - \delta_{j,0}) \\ D &= \frac{\beta(1 - \delta^2)}{\delta^{2|i|}\gamma} \delta_{j,0} + \frac{3\beta^3 - 2\beta^2 - \beta^2\gamma + 2\beta\gamma}{4\delta^{2|i|+2|j|-2}\gamma(1-\beta)} (1 - \delta_{j,0}) \\ E &= \frac{\beta^2 - 2\beta}{2(3-1)^{|i|+|j|}}, \quad \varepsilon = (\beta-1)^{1/2}, \quad \omega_1 = \frac{\beta}{2\sqrt{3-1}} \end{aligned} \quad (2.22)$$

При  $1 < \beta \leq 2$  решение имеет вид

$$\begin{aligned} \Phi_i(i, \tau) &= \Psi_i(i, \tau) + (-1)^{|i|+|j|} C \cos \omega_0 \tau + \\ &+ C U_{2|i|-2|j|}(\alpha^{-1}\tau, \tau) + E \theta(i)\theta(j) U_{2|i|+2|j|}(\varepsilon\tau, \tau) \end{aligned} \quad (2.23)$$

В случае  $\beta < 1$  находим

$$\Phi_i(i, \tau) = \Psi_i(i, \tau) + C U_{2|i|+2|j|}(\alpha\tau, \tau) + E \theta(i)\theta(j) U_{2|i|+2|j|}(\varepsilon\tau, \tau) \quad (2.24)$$

При  $\beta = 1$  решение было получено ранее [1].

§ 3. Пример. Исследуем статистико-динамические свойства цепочки с изобарическим дефектом. Пусть в начальный момент времени  $t=0$  скорость  $i$ -й частицы имеет заданное значение  $v_i(0)$ , а скорости остальных частиц являются случайными величинами с каноническим распределением. Рассмотрим установление максвелловского распределения в данной цепочке. Чтобы исследовать приближение к равновесному значению скорости отдельной частицы цепочки, необходимо найти распределение условной вероятности скорости этой частицы, определяемой соотношением

$$P[v_i(t) | v_i(0)] = \frac{W_2[v_i(t) | v_i(0)]}{W_1(v_i)} \quad (3.1)$$

Здесь  $W_i(v_i)$  означает плотность вероятности для значения  $v_i$  оказаться в интервале  $v_i, v_i + dv_i$ ;  $W_2[v_i(t) | v_i(0)]$  означает совместную плотность вероятности для значения  $v_i$  оказаться в интервале  $v_i(t), v_i(t) + dv_i(t)$  в момент времени  $t$  и в интервале  $v_i(0), v_i(0) + dv_i(0)$  в момент времени 0. Можно показать [2], что  $P[v_i(t) | v_i(0)]$  имеет вид

$$P[v_i(t) | v_i(0)] = \{2\pi \langle v_i^2 \rangle [1 - \Phi_i^2(i, t)]\}^{-1/2} \exp \left\{ -\frac{[v_i(t) - \Phi_i(i, t)v_i(0)]^2}{2\langle v_i^2 \rangle [1 - \Phi_i(i, t)]} \right\} \quad (3.2)$$

Здесь угловые скобки означают среднее по каноническому ансамблю.

Из (3.2) следует, что поведение  $P[v_i(t) | v_i(0)]$  определяется поведением  $\Phi_i(i, t)$ . Нетрудно показать, что в полученных формулах для  $\Phi_i(i, t)$  (заметим, что  $\tau = \omega_L t$ ) все слагаемые при  $\tau \rightarrow \infty$  стремятся к нулю, кроме слагаемых, содержащих косинус. Эти слагаемые отвечают локальным колебаниям. Следовательно, в системе устанавливается максвелловское распределение только при  $\beta \leq 1$ . В остальных случаях функция распределения условной вероятности не приближается к максвелловскому распределению, а зависит от исходной величины  $v_i(0)$  и имеет периодический характер.

Таким образом, в гармоническом приближении при наличии локальных колебаний в цепочке не происходит равнораспределения энергии по всем частицам. Аналогичный результат получен Кашивамурой [2] для цепочки с изотопическим дефектом.

Поступила 16 XII 1968

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Schrödinger E. Zur Dynamik elastischer Punktsysteme. Ann. Physik, 1914, Bd. 44, S. 916.
2. Kashiwamura S. Statistical dynamical behaviors of a one-dimensional lattice with isotopic impurity. Progr. Theoret. Phys., 1962, vol. 27, No. 3, p. 571.
3. Д ё ч Г. Руководство к практическому применению преобразования Лапласа. М., «Наука», 1965, стр. 139.
4. Кузнецов П. И. О представлении одного контурного интеграла. ПММ, 1947, т. 11, вып. 2.
5. Деканосидзе Е. Н. Таблицы цилиндрических функций от двух переменных. М., Изд-во АН СССР, 1956.
6. Ватсон Г. И. Теория бесселевых функций. М., Изд-во иностр. лит., 1949.