

## ДВИЖЕНИЕ ТОНКОГО СЛОЯ ВЯЗКОЙ ЖИДКОСТИ ПО СУХОЙ ПОВЕРХНОСТИ

С. М. Шугрин

Институт гидродинамики им. М. А. Лаврентьева СО РАН, 630090 Новосибирск

Формулируется задача о движении тонкого слоя вязкой жидкости по сухой поверхности (без учета поверхностного натяжения). Приводятся примеры расчетов. Делается сравнение с решением по соответствующей одномерной модели, которая допускает точное решение. Анализируются особенности решения.

**1. Уравнения.** Уравнения тонкого слоя вязкой жидкости (длинноволновое приближение) без учета поверхностного натяжения имеют вид [1] (рис. 1)

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial z} + q \frac{\partial(h \cos \theta)}{\partial x} = \nu \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} + g \sin \theta; \quad (1.1)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} = 0, \quad (1.2)$$

где  $u = u(t, x, z)$ ;  $v = v(t, x, z)$ ;  $h = h(t, x)$ ;  $0 \leq z \leq h$ ;  $0 \leq x \leq l(t)$ ;  $x \sim l(t) \Rightarrow h \sim 0$ .

Уравнения (1.1), (1.2) дополняются краевыми условиями [1]:  
на твердой поверхности ( $z = 0$ )

$$u = v = 0; \quad (1.3)$$

на свободной поверхности ( $z = h$ )

$$\frac{\partial u}{\partial z} = 0, \quad \frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = v. \quad (1.4)$$

Модель (1.1)–(1.4) далее называется двумерной.

Условия и особенности в точке контакта свободной и твердой поверхностей обсуждаются ниже. При  $x = 0$  задается  $u = \varphi(t, z)$ , при  $t = 0$   $u = u_0(x, z)$ ,  $h = h_0(x)$ . Предполагается, что  $u > 0$ .

Распределение скорости  $u$  по  $z$  при задании начального и краевого условий берется по параболическому закону.

**2. Одномерная модель.** Прежде чем обсуждать особенности модели (1.1)–(1.4), полезно рассмотреть одномерную модель. Принимая, что распределение скорости при  $z \geq 0$  соответствует параболическому закону, и интегрируя (1.1), (1.2) по  $z$  от  $z = 0$  до  $z = h$ , придем к уравнениям [2–4]

$$\frac{\partial h}{\partial t} + \frac{\partial(hU)}{\partial x} = 0; \quad (2.1)$$

$$\frac{\partial(hU)}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{6}{5} hUU + \frac{gh^2}{2} \cos \theta \right) = gh \sin \theta - \frac{3\nu U}{h} \quad \left( U = \frac{q}{h}, \quad q = \int_0^h u dz \right). \quad (2.2)$$

Обратим внимание на наличие особенности в члене, описывающем трение: при  $h \sim 0$  и  $U \neq 0$  трение становится бесконечно большим. Эта особенность решающим образом определяет характер свободной поверхности вблизи точки контакта с твердой поверхностью.

Система (2.1), (2.2) допускает простое и полезное точное решение (ранее аналогичное решение было найдено в гидравлике [4]). Пусть

$$U = \text{const} > 0 = gH^2 \sin \theta / (3\nu), \quad \theta > 0.$$

Введем безразмерные величины:

$$\tilde{x} \equiv \frac{x}{h}, \quad \tilde{t} = \frac{t}{T}, \quad \tilde{h} \equiv \frac{h}{H}, \quad \tilde{U} \equiv \frac{U}{V}, \quad T = \frac{H}{V}, \quad \tilde{V} = g\tilde{H}^2 \frac{\sin \theta}{3\nu}, \quad \text{т. е. } \tilde{U} = 1.$$

Полагая  $\xi \equiv \tilde{x} - \tilde{t}$ , имеем  $h = h(\xi)$ . В данном случае удобно также взять

$$\text{Re} \equiv \frac{UH}{\nu} = \frac{gH^3}{3\nu^2} \sin \theta. \quad (2.3)$$

В итоге находим

$$-A\tilde{h} + \frac{A-1}{2} \ln(1+\tilde{h}) - \frac{1+A}{2} \ln(1-\tilde{h}) = -\frac{15}{\text{Re}} (\xi - \xi_0) = -\frac{15}{\text{Re}} (\tilde{x} - \tilde{x}_0) - \tilde{t}_0, \quad A \equiv \frac{15}{i\text{Re}}. \quad (2.4)$$

**3. Особенности и условия в точке контакта.** Предполагая, что при  $x < l(t)$  имеем  $U(t, x) > 0$  (функция  $U$  гладкая), естественное краевое условие в точке контакта  $x = l(t)$  запишем в виде

$$x \rightarrow l \Rightarrow h \rightarrow 0, \quad \frac{dl}{dt} = \lim_{x \rightarrow l} U. \quad (3.1)$$

Из (2.4) следует, что при  $\tilde{h} \sim 0$

$$\frac{d\tilde{h}}{d\tilde{x}} \sim \frac{1}{\sqrt{|\tilde{t} - \tilde{x}|}}, \quad \tilde{h} \sim \sqrt{|\tilde{t} - \tilde{x}|}. \quad (3.2)$$

Особенность (3.2) для (2.1), (2.2) носит общий характер. Действительно, пусть при  $x < l$  функция  $U$  гладкая и  $\lim_{x \rightarrow l} U = \hat{U} > \alpha$  ( $\alpha = \text{const} > 0$ ). Согласно (3.1),  $dl/dt = \hat{U} > 0$ . Учитывая (2.1) и сохраняя в (2.2) главные члены при  $h \sim 0$ , имеем

$$\frac{\partial h}{\partial t} + \hat{U} \frac{\partial h}{\partial x} = 0, \quad \frac{1}{5} \hat{U} \hat{U} h \frac{\partial h}{\partial t} \sim -3\nu \hat{U},$$

откуда

$$h \sim \sqrt{\frac{30\nu|l-x|}{\hat{U}}}, \quad \frac{\partial h}{\partial t} \sim \sqrt{\frac{15\nu}{\hat{U}} \frac{1}{|l-x|}}. \quad (3.3)$$

Для двумерной модели (1.1)–(1.4) с помощью нестрогих соображений также была получена особенность типа (3.2). При этом существенно, что в окрестности точки контакта  $U(x) > \alpha$  ( $\alpha = \text{const} > 0$ ). Поскольку рассуждения, приводящие к (3.2), весьма нестроги, предпочтительнее их опустить и рассматривать (3.2) как правдоподобную гипотезу, подтверждаемую вычислительным экспериментом (рис. 2 и пример 1).

По-видимому, при отсутствии поверхностного натяжения особенность (3.2) имеет место и для двумерных уравнений Навье — Стокса при условии, что в окрестности точки контакта  $x = l(t)$  с твердой поверхностью выполнено условие

$$U(x) = \frac{1}{h} \int_0^h u dz > 0 \quad (x < l) \quad (3.4)$$

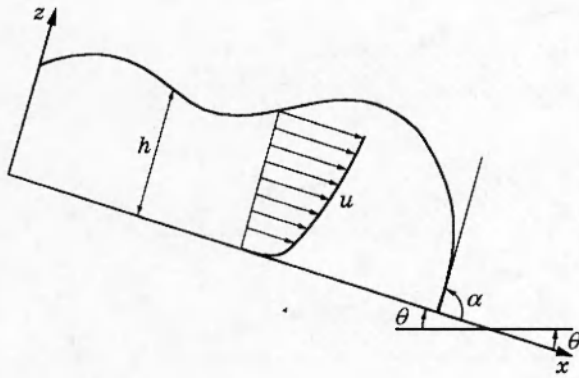


Рис. 1



Рис. 2

(граница движется вправо). Во всех этих случаях при отсутствии поверхностного натяжения и выполнении в окрестности точки контакта условия (3.4) естественное краевое условие аналогично (3.1), т. е. имеет вид

$$x \rightarrow l \Rightarrow h \rightarrow 0, \quad \frac{dl}{dt} = \lim_{x \rightarrow l} U. \quad (3.5)$$

Если жидкость в среднем оттекает от точки контакта, т. е. в окрестности точки  $x = l(t)$  выполнено условие, противоположное (3.4):

$$U(x) = \frac{1}{h} \int_0^h u dz \leq 0 \quad (x < l), \quad (3.6)$$

то, вероятнее всего, точка контакта полностью приклеивается к твердой поверхности, т. е. (3.5) следует заменить условием

$$x \rightarrow l(t) \Rightarrow h \rightarrow 0, \quad \frac{dl}{dt} = 0. \quad (3.7)$$

Итак, граничное условие в рассмотренных случаях при отсутствии поверхностного натяжения оказывается однотипным: если в окрестности точки контакта верно (3.4), то ставится условие (3.5), а если верно (3.6), то ставится (3.7).

Кроме того, если  $\lim_{x \rightarrow l} U > 0$  и в окрестности точки контакта функция  $U(x, t)$  гладкая, то имеется особенность типа (3.2). Таким образом, угол  $\alpha$  между свободной и твердой поверхностями равен  $\pi/2$ .

При численной реализации задачи условия (3.4)–(3.7) не очень удобны. Поэтому в расчетах делалось следующее: при  $t = 0$  и  $x \geq l(0)$  задавалось  $h = \varepsilon > 0$ , т. е. «наливался» слой жидкости весьма малой глубины ( $\varepsilon > 0$ ), после чего использовалась техника сквозного счета (для двумерной модели — в сочетании с методом расщепления). Но здесь также возникают определенные вычислительные трудности, поскольку характерные размеры разностной сетки в области основного течения при  $x < l$  и в области «налитой» жидкости при  $x > l$  резко разнятся; трудности преодолевались с помощью неявных разностных схем, изложенных в [5].

Этот вычислительный прием «налитого» малого слоя по физическим соображениям представляется корректным при отсутствии поверхностного натяжения. Однако при наличии последнего его корректность вызывает серьезные сомнения.

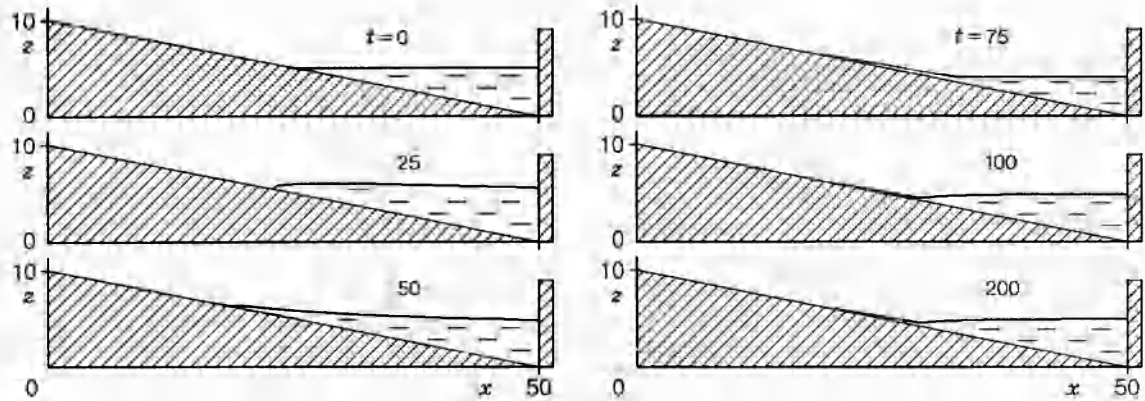


Рис. 3

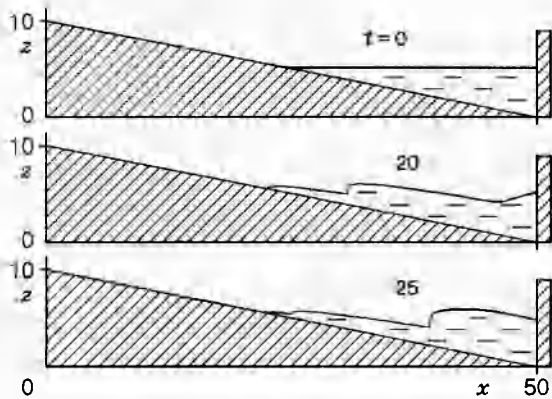


Рис. 4

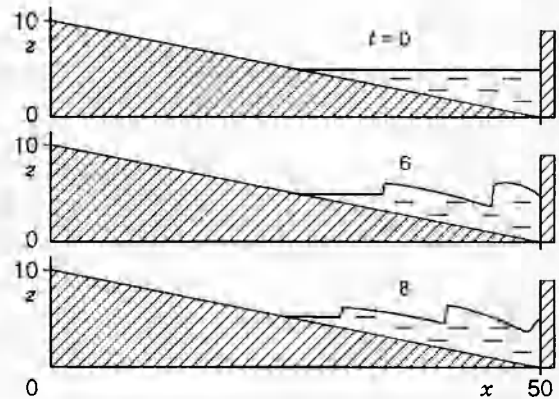


Рис. 5

**ЗАМЕЧАНИЕ.** Из сказанного ясно, что введение поверхностного натяжения радикально меняет ситуацию. При точном учете поверхностного натяжения и сохранении условия прилипания (1.3) двумерная модель тонкого слоя (1.1), (1.2) при наличии контакта свободной и твердой поверхностей, как представляется, является физически и математически некорректной.

Для двумерных уравнений Навье — Стокса было доказано [6], что при  $0 < \alpha < \pi$  (см. рис. 1) условия на свободной поверхности и условия прилипания несовместимы. Однако ситуации  $\alpha = 0$  и  $\alpha = \pi$ , по-видимому, все же для полных уравнений Навье — Стокса физически возможны. Если  $\alpha = 0$ , то при  $x \sim l$  жидкость катится по твердой поверхности, как колесо (это, в частности, означает в конечном счете существование особенности у вихря  $\omega$  при  $z \rightarrow 0, x \rightarrow l(t)$ ). При  $\alpha = \pi$  точка контакта, вероятнее всего, приклеивается к твердой стенке, так что в этом случае  $dl/dt = 0$  и  $\lim_{x \rightarrow l} u = 0$ .

Из-за трудностей, связанных с совмещением условий прилипания и условий на свободной поверхности при учете поверхностного натяжения, в ряде работ условия прилипания так или иначе заменяются условиями проскальзывания, что математически регуляризует задачу (см., например, [5, 6]). Однако физическая корректность этого приема не вполне ясна.

**4. Примеры расчетов.** Приведем примеры расчетов для двумерной модели (1.1)–(1.4).

**ПРИМЕР 1. Сопоставление двумерной и одномерной моделей.** Для одномерной модели было построено точное решение (2.4), имеющее точки контакта свободной и твердой поверхностей с углом касания  $\alpha = \pi/2$ . Представляет интерес сопоставление этого решения с расчетом по двумерной модели. При  $\bar{t} = 0$  и  $\bar{x} \leq 100$  (в безразмерных переменных) начальный профиль  $h(x)$  брался в соответствии с (2.4), при  $\bar{x} > 100$   $\bar{h}_0 = \varepsilon = 0,001$ , при этом  $Re = 10$  (см. (2.3)). Сопоставление решений при  $\bar{t} = 150$  приведено на рис. 2. Наблюдается хорошее совпадение всюду, за исключением фронта волны, хотя при этом время добегаания по обеим моделям практически совпадает.

Расхождение на фронте, по-видимому, свидетельствует о некоторой неточности одномерной модели (2.1), (2.2), вероятно, из-за того, что постулат параболичности распределения скорости на фронте волны не вполне точен.

**ПРИМЕР 2. Набегание волны на берег.** На рис. 3–5 приведены примеры расчета набегания волны на берег по двумерной модели. При  $x = 50$  задавался следующий закон изменения отметки свободной поверхности:  $\tilde{z} = \tilde{z}_0 + A \sin 2\pi\tilde{t}/T_0$ . При большом периоде ( $T_0 = 100$ ) волна мягко набегает на берег и мягко стекает (рис. 3). С уменьшением периода  $T_0$  образуется последовательность прерывных волн (бурунов). На рис. 4 приведен пример расчета при  $T_0 = 10$ . Судя по проделанным расчетам, при дальнейшем уменьшении  $T_0$  и/или росте амплитуды  $A$  количество бурунов увеличивается (рис. 5).

Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (код проекта 96-01-01546).

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Алексеев С. В., Накоряков В. Е., Покусаев Б. Г. Волновое течение пленок жидкости. Новосибирск: Наука, 1992.
2. Шкадов В. Я. Волновые режимы течения тонкого слоя вязкой жидкости под действием силы тяжести // Изв. АН СССР. Механика жидкости и газа. 1967. № 1. С. 43–51.
3. Шкадов В. Я. К теории волновых течений тонкого слоя вязкой жидкости // Изв. АН СССР. Механика жидкости и газа. 1968. № 2. С. 20–25.
4. Пивоваров Ю. В. Расчет течений вязкой несжимаемой жидкости, частично заполняющей вращающуюся полость // Проблемы вычислительной математики / А. Ф. Воеводин, В. В. Остапенко, С. М. Шугрин, Ю. В. Пивоваров. Новосибирск: Изд-во СО РАН, 1995. Гл. 5. С. 127–154.
5. Пухначев В. В., Солонников В. А. К вопросу о динамическом краевом угле // ПММ. 1982. Т. 46, вып. 6. С. 961–971.
6. Пухначев В. В., Байокки К. Задача с односторонними ограничениями для уравнений Навье — Стокса и проблема динамического краевого угла // ПМТФ. 1990. № 2. С. 27–40.

Поступила в редакцию 29/VII 1996 г.