

УДК 532.59

© 1998 г. А.Е. БУКАТОВ, В.В. ЖАРКОВ

**ВЛИЯНИЕ БИТОГО ЛЬДА  
НА РАСПРОСТРАНЕНИЕ ПОВЕРХНОСТНЫХ ВОЛН  
НАД УСТУПОМ ДНА**

На основе теории волнового источника выполнен анализ влияния плавающего битого льда на распространение плоских поверхностных волн малой амплитуды из бесконечно глубокой области бассейна через уступ дна в область конечной глубины. Даны оценка вносимого плавающим льдом изменения характеристик отраженной и прошедшей волн, профиля возмущений поверхности жидкости с удалением от уступа.

Прохождение длинных волн над уступом дна в жидкости с открытой поверхностью рассматривалось в [1–3]. Нормальное набегание волн произвольной длины на уступ из области бесконечной глубины при отсутствии ледяного покрова исследовано в [4]. Задача о косом набегании поверхностных волн на уступ дна без учета влияния льда рассмотрена в [5].

Влияние плавающего битого льда на распространение периодических волн малой амплитуды в жидкости постоянной глубины исследовано в [6–10]. Эволюция волн конечной амплитуды в жидкости над ровным дном при наличии битого льда рассмотрена в [11, 12].

В настоящей работе исследуется влияние плавающего битого льда на распространение плоских линейных поверхностных волн произвольной длины из глубоководной области бассейна через уступ дна в область конечной глубины. Рассматривается зависимость амплитудных коэффициентов и фазовых сдвигов отраженных и прошедших волн от толщины льда. Анализируются возмущения, обусловленные затухающими с расстоянием модами, перед и за уступом.

**1. Постановка задачи.** Пусть на поверхности однородной идеальной несжимаемой жидкости, заполняющей безграничный в горизонтальных направлениях бассейн с уступом дна, плавает битый лед толщиной  $h$ . Рассмотрим влияние льда на прохождение и отражение плоских поверхностных волн малой амплитуды, набегающих на уступ из глубоководной области.

Для математической постановки задачи выберем систему координат  $(x, z)$ , начало которой находится на поверхности бассейна над уступом дна. Ось  $x$  направим вдоль невозмущенной поверхности бассейна, а ось  $z$  – вертикально вниз. Справа от оси  $z$  ( $x > 0$ ) расположена область бесконечной глубины ( $0 \leq z < \infty$ ), а слева ( $x < 0$ ) – область постоянной конечной глубины ( $0 \leq z \leq H$ ). Движение жидкости в этих областях будем считать потенциальным.

Соответствующие потенциалы скорости запишем в виде

$$\Phi_j(x, z, t) = \varphi_j(x, z)e^{-i\omega t}, \quad j = 1, \quad x > 0; \quad j = 2, \quad x < 0 \quad (1.1)$$

Здесь  $\omega$  – заданная частота волны, падающей на уступ из области  $x > 0$ . Таким

образом, задача сводится к решению уравнений Лапласа

$$\Delta \varphi_j = 0, j = 1, 2 \quad (1.2)$$

Границные условия задаются на поверхности бассейна

$$z = 0: (1 - \kappa\omega^2) \frac{\partial \varphi_j}{\partial z} + \frac{\omega^2}{g} \varphi_j = 0, \quad j = 1, 2 \quad (1.3)$$

и на дне в области конечной глубины ( $j = 2$ )

$$z = H: \frac{\partial \varphi_2}{\partial z} = 0 \quad (1.4)$$

Кроме того, на стенке уступа в глубоководной области ( $j = 1$ )

$$x = 0, \quad z > H: \frac{\partial \varphi_1}{\partial x} = 0 \quad (1.5)$$

а в области  $x > 0$  предполагается ограниченность  $\varphi_1$  при  $z \rightarrow \infty$ .

На границе контакта областей над уступом ( $x = 0, 0 \leq z \leq H$ ) удовлетворим условию непрерывности потенциалов и горизонтальных составляющих скорости волнового течения

$$\varphi_1 = \varphi_2, \quad \frac{\partial \varphi_1}{\partial x} = \frac{\partial \varphi_2}{\partial x} \quad (1.6)$$

Здесь  $\kappa = \rho_1 h(\rho g)^{-1}$ ,  $\rho$  и  $\rho_1$  – плотности воды и льда соответственно,  $g$  – ускорение свободного падения.

Отметим, что условие (1.6) с учетом (1.1), (1.3) обеспечивает непрерывность не только гидродинамического давления в жидкости, но и скорости ее волновых возмущений.

**2. Вывод основных уравнений.** Принимая во внимание (1.2), (1.3), (1.4), запишем потенциалы падающей из глубоководной области, прошедшей через уступ и отраженной от него волн соответственно в виде

$$\Phi^* = \varphi^* e^{-K_1 z - i(K_1 x + \omega t)}, \quad \Phi_- = \varphi_- e^{-i(K_2 x + \omega t)} \operatorname{ch} K_2(z - H)$$

$$\Phi_+ = \varphi_+ e^{-K_1 z + i(K_1 x - \omega t)}$$

Здесь  $\varphi^*$ ,  $\varphi_-$ ,  $\varphi_+$  – некоторые комплексные постоянные, а волновые числа  $K_1$  и  $K_2$  – действительные положительные корни дисперсионных уравнений

$$\omega^2 = \frac{K_1 g}{1 + \kappa K_1 g}, \quad \omega^2 = \frac{K_2 g \operatorname{th} K_2 H}{1 + \kappa K_2 g \operatorname{th} K_2 H}$$

Отсюда

$$K_1 = K_2 \operatorname{th} K_2 H = \frac{\omega^2}{g(1 - \kappa\omega^2)} \quad (2.1)$$

Отметим, что  $K_2 \geq K_1$ , так как  $\operatorname{th} K_2 H \leq 1$ . Если  $\omega > \kappa^{-1/2}$ , то  $\omega^2 / g(1 - \kappa\omega^2) < 0$  и дисперсионные уравнения не имеют действительных положительных корней. Следовательно, в жидкости с плавающим битым льдом прогрессивные волны с частотой, превышающей  $\kappa^{-1/2}$ , распространяться не могут [7, 13].

Удовлетворяя условию излучения, запишем

$$\varphi_1 \sim (\varphi^* e^{-iK_1 x} + \varphi_+ e^{iK_1 x}) e^{-K_1 z}, \quad x \rightarrow +\infty$$

$$\varphi_2 \sim \varphi_- e^{-iK_2 x} \operatorname{ch} K_2(z - H), \quad x \rightarrow -\infty$$

Отклонения поверхности бассейна от невозмущенного уровня, вызванные падающей, прошедшей и отраженной волнами, определим из кинематического соотношения

$$z = 0 : \frac{\partial}{\partial t} \{ \zeta^*, \zeta_-, \zeta_+ \} = \frac{\partial}{\partial z} \{ \Phi^*, \Phi_-, \Phi_+ \}$$

С учетом (2.1) эти отклонения определяются как

$$\begin{aligned} \zeta^* &= -i \frac{K_1}{\omega} \varphi^* e^{-i(K_1 x + \omega t)}, \quad \zeta_+ = -i \frac{K_1}{\omega} \varphi_+ e^{i(K_1 x - \omega t)} \\ \zeta_- &= i \frac{K_2}{\omega} \varphi_- e^{-i(K_2 x + \omega t)} \operatorname{ch} K_2 H \end{aligned} \quad (2.2)$$

Отметим, что значение  $\varphi^*$  предполагается известным, в то время как  $\varphi_+$  и  $\varphi_-$  находятся из решения задачи.

Комплексные коэффициенты отражения  $R^*$  и прохождения  $T^*$  имеют вид

$$R^* = \frac{\varphi_+}{\varphi^*}, \quad T^* = \frac{\varphi_-}{\varphi^*} \operatorname{ch} K_2 H \quad (2.3)$$

Для дальнейшего решения задачи используем теорию волнового источника [4, 5]. Предположим, что на границе контакта областей над уступом ( $x = 0, 0 \leq z \leq H$ ) горизонтальная скорость волновых возмущений является известной комплексной функцией  $U(z)e^{-i\omega t}$ . Тогда потенциалы скорости на каждой стороне границы контакта должны удовлетворять условию

$$\frac{\partial \varphi_j}{\partial x} / dx = U(z), \quad j = 1, 2 \quad (2.4)$$

Рассматривая область  $x \geq 0, 0 \leq z < \infty$ , представим  $\varphi_1(x, z)$  в виде

$$\varphi_1(x, z) = \varphi^* e^{-K_1(z+ix)} + \varphi_0(x, z) \quad (2.5)$$

Дополнительный потенциал  $\varphi_0(x, z)$  вдали от уступа характеризует отраженную волну

$$\varphi_0(x, z) \sim \varphi_+ e^{K_1(ix-z)}, \quad x \rightarrow +\infty$$

Он должен удовлетворять гидродинамическому условию (1.3) на поверхности рассматриваемой области бассейна. Для  $x = 0$  из (1.5), (2.4) и (2.5) получим

$$\frac{\partial \varphi_0}{\partial x} = V(z) \quad (2.6)$$

$$V(z) = U(z) + V^*(z), \quad 0 \leq z \leq H; \quad V(z) = V^*(z), \quad z > H$$

$$V^*(z) = iK_1 \varphi^* e^{-K_1 z}$$

Таким условиям удовлетворяет потенциал вида

$$\begin{aligned} \varphi_0(x, z) &= -2ie^{K_1(ix-z)} \int_0^\infty V(\mu) e^{-K_1 \mu} d\mu - \frac{2}{\pi} \int_0^\infty V(\mu) \Psi(\mu, x, z) d\mu \\ \Psi(\mu, x, z) &= \int_0^\infty \frac{e^{-mx} (m \cos mz - K_1 \sin mz)(m \cos m\mu - K_1 \sin m\mu)}{m(K_1^2 + m^2)} dm \end{aligned} \quad (2.7)$$

Подставляя выражение  $V(z)$  из (2.6) в  $\varphi_0$ , получим

$$\varphi_0(x, z) = \left( \varphi^* - 2i \int_0^H U(\mu) e^{-K_1 \mu} d\mu \right) e^{K_1(ix-z)} - \frac{2}{\pi} \int_0^H U(\mu) \Psi(\mu, x, z) d\mu \quad (2.8)$$

После подстановки (2.8) в (2.5) для  $\varphi_1(x, z)$  найдем

$$\varphi_1(x, z) = 2e^{-K_1 z} \left( \varphi^* \cos K_1 x - ie^{iK_1 x} \int_0^H U(\mu) e^{-K_1 \mu} d\mu \right) - \frac{2}{\pi} \int_0^H U(\mu) \Psi(\mu, x, z) d\mu \quad (2.9)$$

Рассмотрим теперь область  $x \leq 0, 0 \leq z \leq H$ . Удовлетворив условию (1.4) на дне бассейна, зададим потенциал  $\varphi_2$  в виде

$$\varphi_2(x, z) = \sum_{n=0}^{\infty} A_n e^{k_n x} \cos k_n(z - H) \quad (2.10)$$

При  $k_n$ , удовлетворяющих уравнению

$$k_n \operatorname{tg} k_n H = -\frac{\omega^2}{g(1 - \omega^2)} \quad (2.11)$$

обеспечивается и выполнение гидродинамического условия (1.3) на поверхности бассейна.

Уравнение (2.11) кроме счетного множества действительных корней имеет и два сопряженных мнимых корня. Из (2.1) видно, что этими корнями являются  $\pm iK_2$ . Для удовлетворения условию излучения в сумме (2.10) следует учитывать слагаемые, характеризуемые только мнимым  $k_0 = -iK_2$  и положительными действиями  $k_n$  ( $n = 1, 2, \dots$ ) корнями.

Из (2.4) имеем

$$U(z) = \sum_{n=0}^{\infty} U_n \cos k_n(z - H), \quad U_n = A_n k_n \quad (2.12)$$

Умножая левую и правую части выражения (2.12) на  $\cos k_l(z - H)$  и интегрируя в пределах от 0 до  $H$ , получим с учетом (2.11)

$$\int_0^H U(z) \cos k_l(z - H) dz = \frac{A_l}{4} (2k_l H + \sin 2k_l H)$$

Определяя отсюда  $A_l$ , из (2.10) найдем

$$\varphi_2(x, z) = 4 \sum_{n=0}^{\infty} \frac{k_n e^{k_n x} \cos k_n(z - H)}{2k_n H + \sin 2k_n H} \int_0^H U(\mu) \cos k_n(\mu - H) d\mu \quad (2.13)$$

Так как  $\varphi_1(0, z) = \varphi_2(0, z)$  при  $0 \leq z \leq H$ , то из (2.9) и (2.13) для определения функции  $U(z)$  получаем интегральное уравнение с ядром  $Q$

$$\int_0^H U(\mu) Q(z, \mu) d\mu = \varphi^* e^{-K_1 z} \quad (2.14)$$

$$Q(z, \mu) = ie^{-K_1(z+\mu)} + 2 \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\cos k_n(z - H) \cos k_n(\mu - H)}{2k_n H + \sin 2k_n H} + \frac{1}{\pi} \Psi(\mu, 0, z)$$

Из (2.7) находим

$$\Psi(\mu, 0, z) = \frac{1}{3} \ln \left| \frac{z + \mu}{z - \mu} \right| - e^{-K_1(z+\mu)} \overline{\text{Ei}}[K_1(z + \mu)]$$

Здесь  $\overline{\text{Ei}}(x) = \int_{-\infty}^x (e^t / t) dt$  – интегральная показательная функция [14].

**3. Аналитические выражения для численных расчетов.** Для решения интегрального

уравнения (2.14) используем разложение  $U(z)$  по ортогональной системе собственных функций в виде (2.12). После подстановки (2.12) и (2.14) получим

$$\sum_{n=0}^{\infty} U_n \int_0^H \cos k_n(\mu - H) Q(z, \mu) d\mu = \varphi^* e^{-K_1 z} \quad (3.1)$$

Умножая обе части уравнения (3.1) на  $\cos k_l(z - H)$  ( $l = 0, 1, 2, \dots$ ) и интегрируя в пределах от 0 до  $H$ , получим систему комплексных алгебраических уравнений

$$\sum_{n=0}^{\infty} U_n \int_0^H \int_0^H \cos k_l(z - H) \cos k_n(\mu - H) Q(z, \mu) d\mu dz = \varphi^* \int_0^H e^{-K_1 z} \cos k_l(z - H) dz$$

Отсюда после вычисления интегралов с учетом (2.11) найдем

$$\sum_{n=0}^{\infty} U_n \left[ \frac{K_1^2 e^{-2K_1 H} [\pi i - \overline{Ei}(2K_1 H)]}{\pi(K_1^2 + k_l^2)(K_1^2 + k_n^2)} + Z(k_l, k_n) \right] = -\varphi^* \frac{K_1 e^{-K_1 H}}{K_1^2 + k_l^2} \quad (3.2)$$

$$Z(k_l, k_n) = \frac{1}{2\pi(k_l^2 - k_n^2)} \left[ \ln \frac{\bar{k}_n}{k_l} + Ci(2\bar{k}_l H) - Ci(2\bar{k}_n H) \right], \quad l \neq n$$

$$Z(k_l, k_l) = \left( H - \frac{K_1}{K_1^2 + k_l^2} \right) \left( \frac{Si(2\bar{k}_l H)}{2\pi\bar{k}_l} + \frac{1}{4k_l} \right) - \frac{K_1^2}{2\pi k_l^2 (K_1^2 + k_l^2)}, \quad l = n$$

Здесь  $Si(x)$  и  $Ci(x)$  – интегральные синус и косинус [14], а для аргументов  $k_l$  и  $k_n$  выбраны главные значения.

Искомые комплексные коэффициенты отражения  $R^*$  и прохождения  $T^*$  определяются через  $U_n$ , найденные из решения системы (3.2).

Из (2.3), (2.8) и (2.12) найдем

$$R^* = 1 + 2iK_1 e^{-K_1 H} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{u_n}{K_1^2 + k_n^2}, \quad u_n = \frac{U_n}{\varphi^*} \quad (3.3)$$

Выражая  $A_n$  из (2.12) и подставляя в (2.10), получим

$$\varphi_2 = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{U_n}{k_n} e^{k_n x} \cos k_n(z - H)$$

Так как прошедшей волне соответствует  $k_0 = -iK_2$ , то ее вклад в  $\varphi_2$  выражается слагаемым

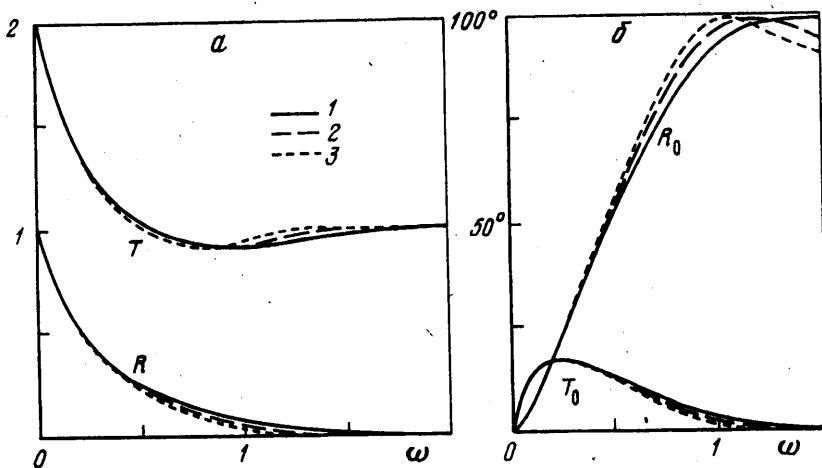
$$\frac{iU_0}{K_2} e^{-iK_2 x} \operatorname{ch} K_2(z - H)$$

Следовательно,  $\varphi_- = iU_0/K_2$ . Тогда из (2.3) имеем

$$T^* = \frac{iu_0}{K_2} \operatorname{ch} K_2 H \quad (3.4)$$

Найдем теперь выражения для функции возвышения поверхности бассейна. Подстановка (2.9) в кинематическое условие (2.2) дает

$$\begin{aligned} \zeta_1 &= \frac{2iK_1}{\omega} \left[ -\varphi^* \cos(K_1 x) + ie^{iK_1 x} \int_0^H U(\mu) e^{-K_1 \mu} d\mu + \right. \\ &\quad \left. + \frac{1}{\pi} \int_0^H U(\mu) \int_0^{\infty} \frac{e^{-mx}}{K_1^2 + m^2} (m \cos m\mu - K_1 \sin m\mu) dm d\mu \right] e^{-i\omega t} \end{aligned}$$



Фиг. 1. Влияние льда на распределения амплитудных коэффициентов отражения  $R$ , прохождения  $T$  (а), фазовых сдвигов отраженных  $R_0$  и прошедших  $T_0$  волн (б) по частоте падающей волны  $\omega$ ; кривые 1–3 соответствуют  $h = 0, 2, 4$  м

Отсюда с учетом (2.11), (2.12) найдем

$$\zeta_1 = \Lambda(e^{-iK_1 x} + R^* e^{iK_1 x}) + \eta_1, \quad \Lambda = -iK_1 \varphi^* e^{-i\omega t} / \omega \quad (3.5)$$

$$\eta_1 = -\frac{2\Lambda}{\pi} \sum_{n=0}^{\infty} u_n \int_0^{\infty} \frac{M(k_n, m)e^{-mx}}{K_1^2 + m^2} dm$$

$$M(k_n, m) = m(m \sin mH + K_1 \cos mH)(m^2 - k_n^2)^{-1}, \quad m \neq k_n$$

$$M(k_n, m) = [(K_1^2 + k_n^2)H - K_1](2k_n)^{-1} \cos k_n H, \quad m = k_n$$

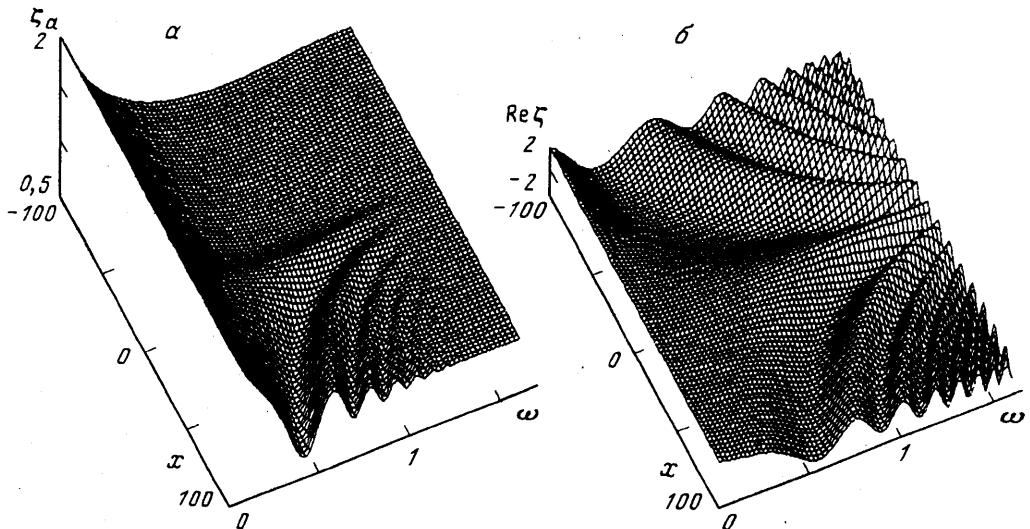
Подставляя (3.4) в (2.2) и учитывая (2.9), получим

$$\zeta_2 = \Lambda T^* e^{-iK_2 x} + \eta_2, \quad \eta_2 = \Lambda \sum_{n=1}^{\infty} \frac{u_n \cos k_n H}{k_n} e^{k_n x} \quad (3.6)$$

Отметим, что  $\eta_1$  и  $\eta_2$  характеризуют вклад затухающих с удалением от уступа (прибарьерных) мод. Амплитуда смещения поверхности бассейна в областях бесконечной ( $\zeta_a = |\zeta_1|$ ) и конечной ( $\zeta_a = |\zeta_2|$ ) глубины вдали от уступа может быть представлена в виде  $\zeta_a = K_1 \varphi^* [1 + R^2 + 2R \cos(2K_1 x + R_0)]^{1/2} / \omega$  и  $\zeta_a = K_1 T \varphi^* / \omega$  соответственно. Здесь  $R = |R^*|$ ,  $T = |T^*|$  – амплитудные коэффициенты отражения и прохождения,  $R_0 = (180^\circ/\pi) \operatorname{arctg}(\operatorname{Im} R^*/\operatorname{Re} R^*)$  – фазовый сдвиг отраженной волны.

**4. Анализ результатов.** Для численной реализации задачи (3.2)–(3.6) использовался метод сопряженных градиентов. Количество  $n$  учитываемых собственных мод при численных расчетах выбиралось таким образом, чтобы относительный вклад такого же числа последующих мод в определение коэффициентов отражения и прохождения составлял не более 0,5%. При этом плотности льда и воды полагались равными 870 и 1000 кг · м<sup>-3</sup>. Глубина залегания уступа, толщина льда и частота набегающей на уступ волны изменялись соответственно в пределах 10 м ≤  $H$  ≤ 1000 м, 0 ≤  $h$  ≤ 4 м и 0 <  $\omega$  < min { $\sigma$ , 2c<sup>-1</sup>} . Здесь величина  $\sigma$  равна бесконечности при отсутствии льда ( $h = 0$ ) и  $\propto^{-1/2}$  в ледовых условиях ( $h \neq 0$ ).

Анализ результатов численных расчетов показал, что амплитудный коэффициент отражения является монотонно убывающей функцией частоты набегающей волны.



Фиг. 2. Зависимость амплитуды  $\zeta_a$  (а) и формы  $\text{Re } \zeta$  (б) смещения поверхности бассейна от частоты  $\omega$  падающей волны при толщине льда 2 м

Плавающий битый лед при фиксированном значении  $\omega$  уменьшает величину  $R$ . Амплитудный коэффициент прохождения как функция  $\omega$  имеет минимум, равный примерно 0,91. Соответствующая ему частота падающей волны в ледовых условиях меньше, чем при отсутствии льда. Отметим, что

$$\lim_{\omega \rightarrow 0} R = 1, \quad \lim_{\omega \rightarrow \sigma} R = 0, \quad \lim_{\omega \rightarrow 0} T = 2, \quad \lim_{\omega \rightarrow \sigma} T = 1$$

Скорость стремления  $R$  и  $T$  к предельным значениям при  $\omega \rightarrow \sigma$  увеличивается с ростом  $h$ .

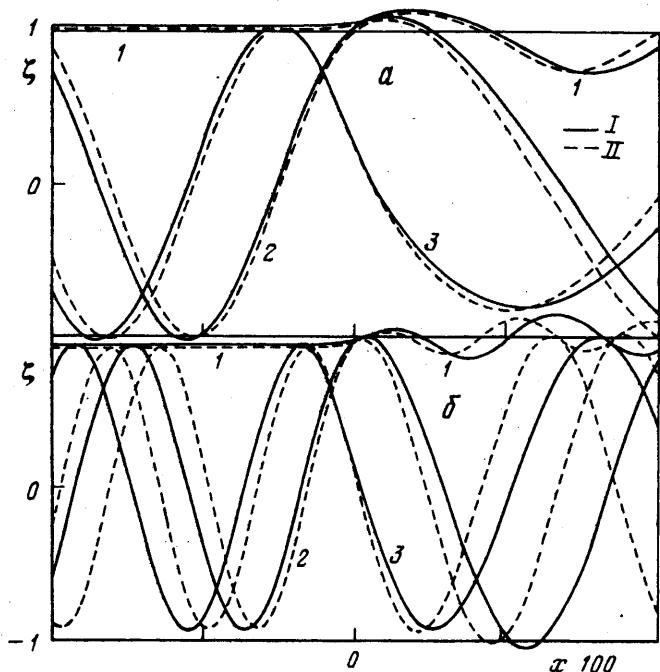
С ростом глубины залегания уступа для фиксированной частоты  $\omega$  влияние льда на коэффициенты отражения и прохождения ослабевает.

Фазовые сдвиги прошедшей ( $T_0 = (180^\circ/\pi) \arctg(\text{Im } T^*/\text{Re } T^*)$ ) и отраженной ( $R_0$ ) волн как функции  $\omega$  достигают максимумов при  $\omega = \omega_-$  и  $\omega_+$  соответственно. Плавающий лед уменьшает величину  $\omega_+$ , практически не влияя на  $\omega_-$ . Чем толще лед, тем быстрее стремление  $T_0$  к нулю при  $\omega \rightarrow \sigma$ .

Иллюстрации влияния льда на распределение величин  $R$ ,  $T$  и  $R_0$ ,  $T_0$  по частоте падающей волны  $\omega$  ( $\text{c}^{-1}$ ) приведены на фиг. 1 для  $H = 10$  м. Отметим, что кривым 1–3 на этой фигуре отвечают значения  $\sigma$ , равные  $\infty$ ; 2,374; 1,686  $\text{c}^{-1}$ .

Зависимость амплитуды смещения поверхности бассейна  $\zeta_a$  в областях бесконечной и конечной глубины от частоты  $\omega$  ( $\text{c}^{-1}$ ) и расстояния от уступа дна  $x$  (м) показана на фиг. 2, а в случае единичной амплитуды падающей волны при толщине льда 2 м и глубине залегания уступа 10 м. Здесь же (фиг. 2, б) приведена аналогичная зависимость для  $\text{Re } \zeta$  ( $\text{Re } \zeta_1, x > 0$  и  $\text{Re } \zeta_2, x < 0$ ), характеризующая изменение формы поверхности бассейна с удалением от уступа для заданной частоты  $\omega$  в моменты времени  $t = 2\pi k/\omega$  ( $k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$ ). Влияние плавающего льда на функции  $\zeta_a(x)$ ,  $\text{Re } \zeta(x)$ ,  $\text{Im } \zeta(x)$  характеризуют кривые 1–3 на фиг. 3 при  $H = 10$  м. Отметим, что  $\text{Im } \zeta$  характеризует изменение формы поверхности бассейна с удалением от уступа для моментов времени  $t = (2k - 1/2)\pi/\omega$ .

Видно, что перед уступом ( $x > 0$ ) амплитуда смещения поверхности  $\zeta_a$  при фиксированном  $\omega$  может изменяться с расстоянием  $x$ , так как волновые возмущения в этой области формируются набегающими и отраженными волнами, а также затухающими

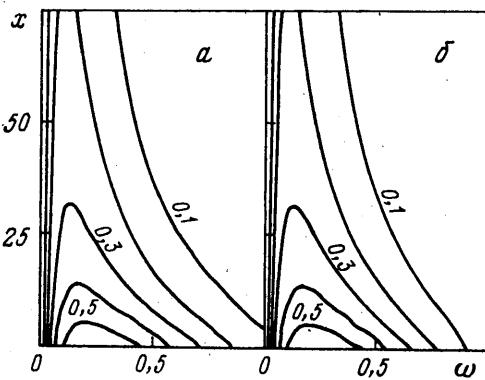


Фиг. 3. Влияние плавающего льда на распределение  $\zeta_a$ ,  $\text{Re } \zeta$ ,  $\text{Im } \zeta$  (кривые 1–3 соответственно) по расстоянию от уступа дна при частотах падающей волны  $0,5$  (а) и  $0,75$   $\text{с}^{-1}$  (б). Кривые I, II отвечают толщинам льда  $0$  и  $4$  м

с удалением от уступа модами. С ростом  $\omega$  вклад отраженных волн в  $\zeta_a$  убывает и для выбранной глубины залегания уступа становится практически незаметным при  $\omega > 1,25$   $\text{с}^{-1}$ .

Величина вклада прибарьерных мод в формирование возмущений жидкости перед уступом и его распределение по расстоянию от уступа также зависят от частоты  $\omega$ . Это иллюстрируют кривые равных значений  $|\eta_1|$ , нормированных на амплитуду набегающей волны. Для  $H = 10$  м они приведены на фиг. 4. Вид изолиний показывает убывание величины  $|\eta_1|$  с удалением от уступа. На фиксированном расстоянии эта величина как функция частоты набегающей волны имеет максимум. Частота максимального вклада  $|\eta_1|$  убывает с удалением от уступа. В частности, для условий фиг. 4 она примерно равна  $0,24$  и  $0,12$   $\text{с}^{-1}$  непосредственно над уступом ( $x = 0_+$ ) и на расстоянии  $75$  м от него соответственно. Максимум  $|\eta_1|$  по частоте над уступом и на расстоянии  $75$  м от него составляет  $59$  и  $22\%$  амплитуды падающей волны. Вклад  $\eta_1$  в структуру возмущений поверхности бассейна перед уступом может проявиться в уменьшении величины первого от уступа максимума амплитуды  $\zeta_a$  как функции  $x$  (кривые I на фиг. 3). При  $\omega > 1,25$   $\text{с}^{-1}$  относительная величина вклада  $\eta_1$  не превышает  $5\%$ .

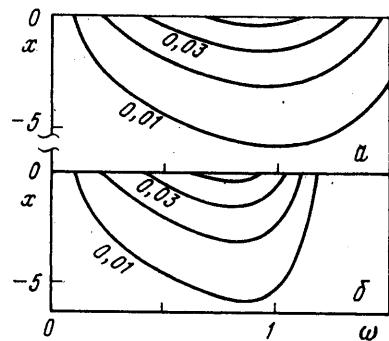
За уступом ( $x < 0$ ) амплитуда возмущений  $\zeta_a$  при фиксированной частоте  $\omega$  остается практически постоянной с изменением  $x$  и равной коэффициенту прохождения. Исключение составляет близкая окрестность уступа, где проявляется, хотя и незначительно, влияние прибарьерных мод. В частности, при  $H = 10$  м,  $h = 0$  непосредственно над уступом ( $x = 0_-$ ) их максимальный по частоте вклад примерно равен  $4\%$  амплитуды набегающей на уступ волны. Он достигается при  $\omega \approx 0,91$   $\text{с}^{-1}$ . С удалением от уступа величина вклада  $|\eta_2|$  убывает. На расстоянии  $7$  м он составляет уже около  $1\%$ . Распределение нормированной на амплитуду падающей волны величины  $|\eta_2|$  по  $\omega$  и  $x$  иллюстрируют изолинии на фиг. 5 при  $H = 10$  м.



Фиг. 4

Фиг. 4. Изолинии значений  $|\eta_{11}|$ , характеризующих относительный вклад прибарьерных мод в формирование возмущений перед уступом, для  $h = 0$  (а) и 4 м (б)

Фиг. 5. Изолинии значений  $|\eta_2|$ , характеризующих относительный вклад прибарьерных мод в формирование возмущений за уступом, для  $h = 0$  (а) и 4 м (б)



Фиг. 5

В ближней окрестности уступа амплитуда возмущений поверхности бассейна большая перед уступом, чем за ним.

С ростом  $\omega$  разница в длинах волновых возмущений перед и за уступом убывает, а поверхность бассейна принимает форму монохроматической набегающей волны, не искаженную влиянием уступа.

Увеличение толщины льда приводит к уменьшению длин волновых возмущений поверхности бассейна как перед уступом, так и за ним, что характеризуют графики распределения  $\text{Re } \zeta$  и  $\text{Im } \zeta$  по  $x$  и  $\omega$  (фиг. 3). Влияние льда на  $\zeta_a$  за уступом при  $H = 10$  м заметно проявляется лишь при  $1 \text{ c}^{-1} \leq \omega \leq 1,6 \text{ c}^{-1}$ . Перед уступом длины и амплитуды осцилляций  $\zeta_a$  как функции расстояния  $x$  убывают с ростом толщины льда.

Это убывание усиливается с приближением  $\omega$  к частоте плавучести льда  $x^{-\frac{1}{2}}$ . Оно объясняется уменьшением амплитуды отраженных волн.

Плавающий лед сужает частотный диапазон заметного проявления прибарьерных мод в волновом возмущении жидкости как перед уступом, так и за ним. Величина максимального вклада и частота, на которой он достигается, при этом практически не ощущают влияния льда в области перед уступом. За уступом величина максимального вклада прибарьерных мод также не меняется с ростом  $h$ . В то же время соответствующая ему частота набегания уменьшается, хотя и незначительно. В частности, для условий фиг. 5 это уменьшение составляет 14% при изменении  $h$  от 0 до 4 м.

**Заключение.** Искажающее воздействие плавающего битого льда на характеристики волнового возмущения, формируемого при набегании прогрессивных поверхностных волн на уступ дна, заметно сказывается в основном при частотах набегания, сравнимых по порядку величин с частотой плавучести льда.

Плавающий битый лед уменьшает величину амплитудного коэффициента отражения. Частота минимума амплитудного коэффициента прохождения убывает под воздействием льда. Чем толще лед, тем большая скорость стремления коэффициентов отражения и прохождения к их предельным значениям на частоте плавучести. С ростом глубины залегания уступа влияние льда на коэффициенты отражения и прохождения ослабевает.

Частота, на которой достигается максимум фазового сдвига отраженной волны, убывает с ростом толщины льда. Влияние льда на частоту максимального сдвига фазы прошедшей волны не проявляется. На частотах, больших частоты максимума, плавающий лед уменьшает фазовый сдвиг прошедшей волны.

Увеличение толщины льда приводит к уменьшению длин волновых возмущений поверхности бассейна как перед уступом, так и за ним. С ростом частоты набегающей волны разница в длинах волновых возмущений поверхности бассейна перед и за уступом убывает, а сама поверхность принимает форму монохроматической волны, не искаженную влиянием уступа.

Амплитуда возмущений поверхности бассейна в области перед уступом может осциллировать с удалением от него. С ростом толщины льда длина этих осцилляций и диапазон изменения амплитуды возмущений уменьшаются.

Амплитудный вклад затухающих (прибарьерных) мод в волновое возмущение зависит от частоты набегающей волны. Величина вклада и ширина зоны его заметного проявления перед уступом существенно большие, чем за ним. Под воздействием льда сужается частотный диапазон проявления затухающих мод.

### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ламб С. Гидродинамика. М.; Л.: Гостехиздат; 1947. 928 с.
2. Сретенский Л.Н. Преломление и отражение плоских волн в жидкости при переходе с одной глубины на другую // Изв. АН СССР. ОТН. 1950. № 11. С. 1601–1614.
3. Черкесов Л.В. Гидродинамика поверхностных и внутренних волн. Киев: Наук. думка, 1976. 364 с.
4. Newman J.N. Propagation of water waves over an infinite step // J. Fluid Mech. 1965. V. 23. Pt. 2. P. 399–415.
5. Алешков Ю.З. Теория волн на поверхности тяжелой жидкости. Л.: Изд-во ЛГУ, 1981. 196 с.
6. Крылов Ю.М. Распространение длинных волн под ледяным полем // Тр. Гос. океаногр. ин-та. 1948. № 8. С. 107–110.
7. Хейсин Д.Е. Динамика ледяного покрова. Л.: Гидрометеоиздат, 1967. 215 с.
8. Weitz M., Keller J.B. Reflection of water waves from floating ice in water of finite depth // Comm. Pure Appl. Math. 1950. V. 3. № 3. P. 305–318.
9. Peters A.S. The effect of a floating mat on water waves // Comm. Pure Appl. Math. 1950. V. 3. № 4. P. 319–354.
10. Wadhams P. The seasonal ice zone // The Geophysics of Sea Ice: Proc. NATO Adv. Study Inst. Air-Sea-Ice Interact. N.Y.; L.: Plenum Press, 1986. P. 825–991.
11. Букатов А.Е., Букатова О.М. Поверхностные волны конечной амплитуды в бассейне с битым льдом // Изв. РАН. Физика атмосферы и океана. 1993. Т. 29. № 3. С. 421–425.
12. Букатов А.Е. Нелинейное взаимодействие поверхностных волн в бассейне с битым льдом // Изв. РАН. МЖГ. 1994. № 4. С. 136–143.
13. Robin G. de Q. Wave propagation through fields of pack ice // Phil. Trans. Roy. Soc. London., Ser. A. 1963. V. 225. № 1057. P. 313–339.
14. Справочник по специальным функциям с формулами, графиками и математическими таблицами / Под ред. М. Абрамовича, И. Стиган. М.: Наука, 1979. 830 с.

Севастополь

Поступила в редакцию  
24.IV.1997