

В. Н. Малозёмов

## О МИНИМАЛЬНОЙ ПОВЕРХНОСТИ ВРАЩЕНИЯ

1. Перу Николая Максимовича Гюнтера принадлежит один из лучших учебников по вариационному исчислению [1]. Его книга была подписана к печати 27 мая 1941 г. Как отметил в предисловии В. И. Смирнов, последняя корректура была сдана Н. М. Гюнтером 29 апреля 1941 г. за пять дней до его кончины, последовавшей 4 мая 1941 г. С волнением берем мы в руки это сочинение замечательного математика.

Учебник Н. М. Гюнтера отличают полнота и тщательность анализа изучаемых вопросов. Он и сегодня читается с большим интересом. Вместе с тем за прошедшие 65 лет вариационное исчисление получило дальнейшее развитие как вширь, так и вглубь [2, 3, 4, 5]. Даже некоторые конкретные вопросы, рассмотренные в [1], теперь мы понимаем лучше. В этой связи остановимся на классической задаче о минимальной поверхности вращения и дополним анализ Н. М. Гюнтера случая двух стационарных кривых.

2. Напомним постановку задачи о минимальной поверхности вращения:

$$J(y) := 2\pi \int_{-a}^a y(x) \sqrt{1 + [y'(x)]^2} dx \rightarrow \min, \quad (1)$$

$$y(-a) = y(a) = A.$$

Здесь  $a, A$  – положительные константы. Решение будем искать на множестве функций  $y(x)$ , положительных и непрерывно дифференцируемых на отрезке  $[-a, a]$ .

Как известно [1, с. 36–40], двухпараметрическое семейство лагранжевых кривых (экстремалей) для задачи (1) определяется формулой

$$y(x) = \lambda \operatorname{ch} \frac{x+c}{\lambda}. \quad (2)$$

В силу симметричности краевых условий  $c = 0$ . Константу  $\lambda > 0$  найдем из уравнения

$$\lambda \operatorname{ch} \frac{a}{\lambda} = A. \quad (3)$$

Обозначив  $t = a/\lambda$ ,  $\varphi(t) = \operatorname{ch}(t)/t$ , перепишем последнее уравнение в виде

$$\varphi(t) = \frac{A}{a}. \quad (4)$$

Исследуем уравнение (4).

Функция  $\varphi(t)$  на полуоси  $(0, +\infty)$  имеет производную

$$\varphi'(t) = \frac{t \operatorname{sh} t - \operatorname{ch} t}{t^2} = \frac{\operatorname{sh} t}{t^2} (t - \operatorname{ch} t).$$

Отметим, что

$$\operatorname{ch} t = \frac{e^t + e^{-t}}{e^t - e^{-t}} = 1 + \frac{2}{e^{2t} - 1}.$$

Ясно (рис. 1), что у разности  $t - \text{cth } t$  существует единственный положительный корень  $t_0$ , причем  $t_0 > 1$ . Эта разность отрицательна при  $0 < t < t_0$  и положительна при  $t > t_0$ . Значит,  $t_0$  является единственной точкой минимума функции  $\varphi(t)$  на  $(0, +\infty)$  (рис. 2). При этом

$$\varphi(t_0) = \frac{\text{cht}_0}{\text{cth } t_0} = \text{sht}_0 = \frac{1}{\sqrt{\text{cth}^2 t_0 - 1}} = \frac{1}{\sqrt{t_0^2 - 1}} =: k_0.$$

Нетрудно сосчитать, что  $k_0 = 1,50888 \dots$

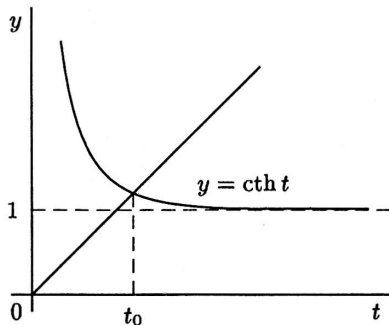


Рис. 1.

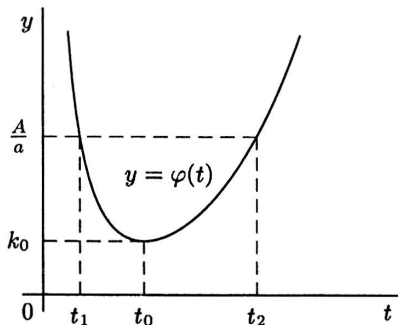


Рис. 2.

Приходим к следующему выводу:

- при  $A/a > k_0$  уравнение (4) имеет два решения  $0 < t_1 < t_2$ ,
- при  $A/a = k_0$  уравнение (4) имеет одно решение  $t_0$ ,
- при  $A/a < k_0$  уравнение (4) не имеет решений.

Нас интересует первый случай, когда уравнение (4) имеет два решения. Соответственно уравнение (3) также имеет два решения:  $\lambda_1 = a/t_1$ ,  $\lambda_2 = a/t_2$ , причем  $\lambda_1 > \lambda_2 > 0$ . Это значит, что при  $A/a > k_0$  существуют две стационарные кривые  $y_k(x) = \lambda_k \text{ch}(x/\lambda_k)$ ,  $k = 1, 2$ . На обеих кривых выполняется усиленное условие Лежандра. Какой из них отдать предпочтение с точки зрения поставленной задачи — минимизации поверхности вращения?

**3.** Для ответа на этот вопрос нужно записать уравнение Якоби, соответствующее стационарной кривой  $y_k(x)$ , и найти его главное решение. Уравнение Якоби в данном случае имеет вид [1, с. 85]

$$u'' - \frac{2}{\lambda_k} \text{th} \left( \frac{x}{\lambda_k} \right) u' + \frac{1}{\lambda_k^2} u = 0.$$

Главное решение  $u_k(x)$  определяется начальными условиями  $u(-a) = 0$ ,  $u'(-a) = 1$ . Как показано в [1, с. 85],

$$u_k(x) = \frac{\lambda_k \text{cht}_k - a \text{sht}_k}{\text{ch}^2 t_k} \text{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \frac{\text{sht}_k}{\text{ch}^2 t_k} \left( x \text{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \lambda_k \text{ch} \frac{x}{\lambda_k} \right). \quad (5)$$

Справедливость формулы (5) легко проверить, однако вывести ее совсем непросто.

4. Существует более регулярный способ нахождения  $u_k(x)$  [5, с. 124–127]. Для этого в двухпараметрическом семействе экстремалей (2) нужно выделить однопараметрическое семейство  $y(x, \alpha)$ , исходя из условий  $y(-a) = A$ ,  $y'(-a) = \alpha$ . Здесь  $\alpha$  – параметр. Распишем указанные условия подробно

$$\lambda \operatorname{ch} \frac{-a+c}{\lambda} = A, \quad \operatorname{sh} \frac{-a+c}{\lambda} = \alpha.$$

Отсюда следует, что  $(-a+c)/\lambda = \operatorname{arsh} \alpha$  и

$$\lambda = \frac{A}{\sqrt{1+\alpha^2}}, \quad c = a + \lambda \operatorname{arsh} \alpha.$$

Таким образом,

$$y(x, \alpha) = \lambda(\alpha) \operatorname{ch} \frac{x+c(\alpha)}{\lambda(\alpha)}. \quad (6)$$

В этом семействе стационарная кривая  $y_k(x)$  соответствует параметру  $\alpha = \alpha_k$  такому, что  $\lambda(\alpha_k) = \lambda_k$  и  $c(\alpha_k) = 0$ . Получаем

$$\operatorname{arsh} \alpha_k = -a/\lambda_k = -t_k, \quad \alpha_k = -\operatorname{sht}_k.$$

Факт теории заключается в том, что

$$u_k(x) = y'_\alpha(x, \alpha_k). \quad (7)$$

Вспользуемся этой формулой. Поскольку

$$\begin{aligned} \lambda'(\alpha_k) &= -\frac{A\alpha_k}{(1+\alpha_k^2)^{3/2}} = \frac{A\operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^3 t_k} = \frac{a}{t_k} \frac{\operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} = \frac{\lambda_k \operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k}, \\ c'(\alpha_k) &= \lambda'(\alpha_k) \operatorname{arsh} \alpha_k + \frac{\lambda_k}{\sqrt{1+\alpha_k^2}} = -\frac{t_k \lambda_k \operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} + \frac{\lambda_k}{\operatorname{cht}_k} = \\ &= \frac{\lambda_k \operatorname{cht}_k - a \operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k}, \end{aligned}$$

то, согласно (6),

$$\begin{aligned} y'_\alpha(x, \alpha_k) &= \lambda'(\alpha_k) \operatorname{ch} \frac{x}{\lambda_k} + \lambda_k \operatorname{sh} \left( \frac{x}{\lambda_k} \right) \left[ \frac{c'(\alpha_k) \lambda_k - x \lambda'(\alpha_k)}{\lambda_k^2} \right] = \\ &= c'(\alpha_k) \operatorname{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \frac{\lambda'(\alpha_k)}{\lambda_k} \left[ x \operatorname{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \lambda_k \operatorname{ch} \frac{x}{\lambda_k} \right] = \\ &= \frac{\lambda_k \operatorname{cht}_k - a \operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} \operatorname{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \frac{\operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} \left[ x \operatorname{sh} \frac{x}{\lambda_k} - \lambda_k \operatorname{ch} \frac{x}{\lambda_k} \right]. \end{aligned}$$

Теперь (5) следует из (7).

Отметим, в частности, что

$$\begin{aligned} u_k(a) &= \frac{2\lambda_k \operatorname{sht}_k}{\operatorname{cht}_k} - \frac{2a \operatorname{sh}^2 t_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} = -\frac{2a t_k \operatorname{sht}_k}{\operatorname{ch}^2 t_k} \frac{t_k \operatorname{sht}_k - \operatorname{cht}_k}{t_k^2} = \\ &= -\frac{2a^2}{A} \operatorname{th}(t_k) \varphi'(t_k). \end{aligned} \quad (8)$$

5. Если стационарная кривая  $y_k(x)$  является точкой (слабого) локального минимума функционала  $J(y)$ , то в ней выполняется необходимое условие оптимальности второго порядка: главное решение уравнения Якоби  $u_k(x)$  положительно на  $(-a, a)$ . Поскольку  $\varphi'(t_2) > 0$  (см. рис. 2), то, согласно (8),  $u_2(a) < 0$ . Это значит, что  $y_2(x)$  не является точкой локального минимума.

В силу той же формулы (8)  $u_1(a) > 0$ . Покажем, что  $u_1(x) > 0$  на  $(-a, a]$ , т. е. на  $y_1(x)$  выполняется усиленное условие Якоби. В этом случае теория гарантирует, что  $y_1(x)$  – точка строгого локального минимума.

Имеем

$$u_1'(x) = \frac{1}{\lambda_1^2} \operatorname{ch} \left( \frac{x}{\lambda_1} \right) \left[ c'(\alpha_1) \lambda_1 - x \lambda'(\alpha_1) \right].$$

В квадратных скобках стоит линейная по  $x$  функция, поэтому  $u_1'(x)$  обращается в нуль на  $(-a, a)$  не более чем в одной точке. Так как  $u_1(-a) = 0$ ,  $u_1'(-a) = 1$  и  $u_1(a) > 0$ , то необходимо  $u_1(x) > 0$  на  $(-a, a]$ . Действительно, если допустить, что существует точка  $\xi \in (-a, a)$ , в которой  $u_1(\xi) = 0$ , то в точке максимума  $\eta$  функции  $u_1(x)$  на  $[-a, \xi]$  будет  $u_1(\eta) > 0$  и  $u_1'(\eta) = 0$ . Более того, в точке минимума  $u_1(x)$  на  $[\eta, a]$  производная  $u_1'(x)$  еще раз обратится в нуль, что, как отмечалось, невозможно.

6. Предпочтительность стационарной кривой  $y_1(x)$  по сравнению с  $y_2(x)$  можно установить более непосредственным путем, если показать, что  $J(y_1) < J(y_2)$ . Именно этим мы теперь и займемся.

**Теорема.** *Справедливо неравенство  $J(y_1) < J(y_2)$ .*

Доказательство. Воспользуемся формулами

$$2\operatorname{ch}^2 x = \operatorname{ch} 2x + 1, \quad \operatorname{sh} 2x = 2\operatorname{sh} x \operatorname{ch} x.$$

Получим

$$\begin{aligned} J(y_k) &= 2\pi \lambda_k \int_{-a}^a \operatorname{ch}^2 \frac{x}{\lambda_k} dx = 2\pi \lambda_k \int_0^a \left( \operatorname{ch} \frac{2x}{\lambda_k} + 1 \right) dx = \\ &= 2\pi \lambda_k \left( \frac{\lambda_k}{2} \operatorname{sh} \frac{2a}{\lambda_k} + a \right) = 2\pi \left( \lambda_k^2 \operatorname{sht}_k \operatorname{cht}_k + a \lambda_k \right). \end{aligned} \quad (9)$$

Поскольку  $\operatorname{ch}(t_k)/t_k = A/a$ , то

$$(2\pi a^2)^{-1} J(y_k) = \frac{\operatorname{sht}_k \operatorname{cht}_k}{t_k^2} + \frac{1}{t_k} = \left( \frac{A}{a} \right)^2 \operatorname{th} t_k + \frac{1}{t_k}. \quad (10)$$

Введем функцию

$$\psi(t) = \left( \frac{A}{a} \right)^2 \operatorname{th} t + \frac{1}{t}, \quad t \in (0, +\infty),$$

и вычислим ее производную:

$$\psi'(t) = \left( \frac{A}{a} \right)^2 \frac{1}{\operatorname{ch}^2 t} - \frac{1}{t^2} = \frac{1}{\operatorname{ch}^2 t} \left[ \left( \frac{A}{a} \right)^2 - \varphi^2(t) \right].$$

Согласно определению функции  $\varphi(t)$  и выбору точек  $t_1, t_2$ , имеем  $\psi'(t_1) = 0, \psi'(t_2) = 0, \psi'(t) > 0$  при  $t \in (t_1, t_2)$ . В частности,  $\psi(t_1) < \psi(t_2)$ . Переписав формулу (10) в виде

$$(2\pi a^2)^{-1} J(y_k) = \psi(t_k),$$

придем к заключению теоремы.

Замечание. Из (9) следует, что

$$J(y_k) = 2\pi \left( A\sqrt{A^2 - \lambda_k^2} + a\lambda_k \right), \quad k = 1, 2.$$

Действительно, нужно учесть, что  $\operatorname{cht} t_k = A/\lambda_k$  и

$$\lambda_k^2 \operatorname{sht} t_k \operatorname{cht} t_k = A\lambda_k \operatorname{sht} t_k = A\lambda_k \sqrt{\operatorname{ch}^2 t_k - 1} = A\sqrt{A^2 - \lambda_k^2}.$$

7. Более общие результаты, связанные с минимальными поверхностями, представлены в [6].

## Summary

*Malozemov V. N.* On the minimal rotation surface.

N. M. Guenter's analysis of the case of two stationary curves in the classic problem of the minimal rotation surface is supplemented.

## Литература

1. Гюнтер Н. М. Курс вариационного исчисления. Л.; М.: Гостехиздат, 1941. 308 с.
2. Янг Л. Лекции по вариационному исчислению и теории оптимального управления / Пер. с англ. М. Г. Элуашвили; Под ред. В. М. Алексеева. М.: Мир, 1974. 488 с.
3. Алексеев В. М., Тихомиров В. М., Фомин С. В. Оптимальное управление. М.: Наука, 1979. 430 с.
4. Буслаев В. С. Вариационное исчисление. Л.: Изд-во Ленингр. ун-та, 1980. 287 с.
5. Коша А. Вариационное исчисление / Пер. с венг. Д. Валовича; Под ред. Ш. А. Алимova. М.: Высшая школа, 1983. 280 с.
6. Тужилин А. А., Фоменко А. Т. Элементы геометрии и топологии минимальных поверхностей. М.: Наука, 1991. 176 с.

Статья поступила в редакцию 24 ноября 2005 г.