

В. Г. РОМАНОВ

**ОБ ОДНОЗНАЧНОСТИ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ИЗОТРОПНОЙ РИМАНОВОЙ
МЕТРИКИ ВНУТРИ ОБЛАСТИ ЧЕРЕЗ РАССТОЯНИЯ
МЕЖДУ ТОЧКАМИ ГРАНИЦЫ**

(Представлено академиком М. А. Лаврентьевым 7 III 1974)

В двумерном пространстве x_1, x_2 рассматривается область D с границей S и изотропная риманова метрика, в которой элемент длины $d\tau$ подсчитывается по формуле

$$d\tau = n(x) |dx|, \quad dx = (dx_1^2 + dx_2^2)^{1/2}. \quad (1)$$

Изучается следующая задача: найти функцию $n(x)$, $x = (x_1, x_2)$, в области D , если известны расстояния $\tau(x^1, x^2)$ в метрике (1) между любыми парами точек $x^1, x^2 \in S$.

Сформулированная задача находит большое применение в геофизике в связи с изучением распределения внутри земного шара скоростей распространения упругих волн и носит название обратной кинематической задачи сейсмоки. Исследованию ее посвящен ряд работ. В частности, в работах ^(1, 2) рассматривался одномерный вариант задачи, когда $n(x)$ зависит только от расстояния до фиксированной точки x^0 , а область D — круг с центром в x^0 ; в работах ⁽³⁻⁵⁾ — линейризованная постановка двумерной (а также многомерной) задачи; в работах ^(6, 7) сформулированная задача изучалась в предположении аналитичности $n(x)$ в D .

Проведенные исследования показывают, что для одной и той же заранее заданной области D с гладкой границей S существуют функции $n(x)$, которые определяются однозначно расстояниями $\tau(x^1, x^2)$, $x^1, x^2 \in S$, и существуют функции $n(x)$, которые расстояниями между точками границы определяются неоднозначно. Примеры неоднозначности легко строятся в классе функций $n(x)$, зависящих только от расстояния до любой фиксированной внутренней точки области D . Таким образом, возникает вопрос об описании множества функций $n(x)$ однозначности решения поставленной задачи, или, что то же самое, множества неоднозначности. Другой возможный аспект постановки этой проблемы заключается в выделении таких классов функций $\tau(x^1, x^2)$, $x^1, x^2 \in S$, для которых метрика (1) определяется однозначно.

Следующий результат представляет собой определенный шаг в описании множества однозначности решения задачи определения метрики (1).

Теорема. Пусть D — выпуклая область с границей S класса $C^k(S)$, кривизна которой ограничена снизу некоторой положительной постоянной и $n(x)$ — функция класса $C^k(D)$.

Тогда существует такое $N_0 = N_0(S) > 0$, что для любой положительной постоянной $n_0 \leq N_0$ найдется число $\varepsilon_0 = \varepsilon_0(n_0, S) > 0$ такое, что любая функция $n(x)$, удовлетворяющая неравенству

$$\|n(x) - n_0\|_{C^k(D)} \leq \varepsilon_0, \quad (2)$$

однозначно определяется расстояниями $\tau(x^1, x^2)$, $x^1, x^2 \in S$.

Доказательство теоремы опирается на развитый в ⁽⁸⁾ метод сведения исследования задачи на единственность решения к изучению некоторой однородной задачи интегральной геометрии. Для исследования последней используется схема, изложенная в работе ⁽⁹⁾.

Отметим основные утверждения, на которых базируется доказательство и которые могут представлять самостоятельный интерес.

Пусть x^0 — произвольная точка области D , v^0 — произвольный единичный вектор. Рассмотрим каноническую систему уравнений Эйлера для геодезических метрики (1):

$$\frac{dx}{dt} = \frac{p}{n^2(x)}, \quad \frac{dp}{dt} = \nabla \ln n(x), \quad (3)$$

в которой параметр t с точностью до аддитивной постоянной совпадает с длиной дуги (в метрике (1)) геодезической, и задачу Коши для системы (3) с данными

$$x|_{t=0} = x^0, \quad p|_{t=0} = n(x^0)v^0. \quad (4)$$

Лемма 1. Для любого положительного n_0 существует $\varepsilon_0 = \varepsilon_0(n_0, S) > 0$ такое, что для любой функции $n(x)$, удовлетворяющей неравенству (2), решение задачи (3), (4) существует, единственно и продолжимо в обе стороны от точки x^0 без самопересечений до границы области D , причем функция $x(t)$ представима для $x(t) \in D$ в виде

$$x(t) = x^0 + \frac{v^0}{n(x^0)} t + \varepsilon t^2 \Phi(t, x^0, v^0), \quad (5)$$

где $\varepsilon = \|n(x) - n_0\|$, а функция $\Phi(t, x^0, v^0)$ непрерывна и ограничена вместе с частными производными до третьего порядка включительно константой, зависящей только от n_0 и S .

Лемма 2. Число ε_0 в лемме 1 может быть выбрано так, что при выполнении неравенства (2) существует единственное решение системы (3), проходящее через любую заданную пару точек $x^0, x \in \bar{D}$.

Таким образом, леммы 1, 2 устанавливают соответственно существование геодезических, проходящих через любую точку x^0 области D в любом направлении v^0 , и существование единственной кратчайшей, соединяющей любую пару точек области D и ее границы. В силу леммы 2 для фиксированной точки x^0 между координатами точки $x \in \bar{D}$ и параметрами $t, v^0, t \geq 0$, существует взаимное однозначное соответствие.

Лемма 3. Для достаточно малых $\varepsilon \leq \varepsilon_0$ (ε_0 из леммы 2) параметры t, v^0 , рассматриваемые как функции пары точек $x^0, x \in \bar{D}$, представимы в виде

$$\begin{aligned} t &= n(x^0)|x-x^0| + \varepsilon|x-x^0|^2 F_1\left(x^0, \frac{x-x^0}{|x-x^0|}, |x-x^0|\right), \\ v^0 &= \frac{x-x^0}{|x-x^0|} + \varepsilon|x-x^0| F_2\left(x^0, \frac{x-x^0}{|x-x^0|}, |x-x^0|\right), \end{aligned} \quad (6)$$

где F_1, F_2 — трижды непрерывно дифференцируемые функции своих аргументов.

Лемма 4. Две функции $n(x), \hat{n}(x) \in C^1(D)$, удовлетворяющие неравенству (2) с ε_0 из леммы 2, для которых расстояния $\tau(x^1, x^2)$ и $\hat{\tau}(x^1, x^2)$ для точек $x^1, x^2 \in S$ тождественно равны, совпадают между собой на S вместе со всеми производными до четвертого порядка.

Используя факт, отмеченный в лемме 4, можно при рассмотрении вопросов единственности задачи определения метрики, два различных решения $n(x), \hat{n}(x)$ с одинаковыми данными продолжать за пределы области D с сохранением дифференциального класса, полагая $n(x) = \hat{n}(x)$ вне \bar{D} . Это обстоятельство существенно используется при доказательстве сформулированной теоремы. В предположении, что существуют два решения $n(x), \hat{n}(x)$ задачи, с использованием методики (8) для вектор-функции

$U(x)$, компоненты которой представляют собой разности

$$n(x) - \hat{n}(x) = \tilde{n}(x), \quad \nabla [\ln \hat{n}(x) - \ln \tilde{n}(x)] = \tilde{s}(x),$$

получено матричное равенство

$$\int_{\Gamma(x^0, v^0)} U(x) Z(t, x^0, v^0) dt = 0, \quad (7)$$

в котором $\Gamma(x^0, v^0)$ — геодезическая метрики $n(x)$, проходящая через произвольную точку $x^0 \in D$ в направлении v^0 (v^0 — произвольный единичный вектор), а $Z(t, x^0, v^0)$ — дважды непрерывно дифференцируемая квадратная матрица переменных t, x^0, v^0 . За счет продолжения функций n, \hat{n} в область $D_1 \supset D$ с сохранением дифференциального класса так, что $n = \hat{n}$ вне D , равенство (7) выполняется для произвольных $x^0 \in D_1$.

Задача отыскания функции $U(x)$ из равенства (7) при заданных кривых $\Gamma(x^0, v^0)$ и матричной весовой функции $Z(t, x^0, v^0)$ представляет собой однородную задачу интегральной геометрии. Использование для ее исследования методики работы (9) в сочетании с представлениями (5), (6) позволяет установить единственность ее решения при достаточно малых n_0 и ε . Отсюда и вытекает приведенная выше формулировка теоремы единственности.

Теорема имеет аналоги также в пространствах более высокой размерности.

Вычислительный центр
Сибирского отделения Академии наук СССР
Новосибирск

Поступило
28 II 1974

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- ¹ G. Herglotz, Zs. Math. u. Phys., В. 52, № 3, 275 (1905). ² М. Л. Гервер, В. М. Маркушевич, ДАН, т. 175, № 2, 334 (1967). ³ М. М. Лаврентьев, В. Г. Романов, ДАН, т. 171, № 6, 1279 (1966). ⁴ В. Г. Романов, Сиб. матем. журн., т. 8, № 5, 1206 (1967). ⁵ В. Г. Романов, Некоторые обратные задачи для уравнений гиперболического типа, Новосибирск, 1972. ⁶ Ю. Е. Аниконов, В сборн. Математические проблемы геофизики, в. 1, Новосибирск, 1969, стр. 26. ⁷ Ю. Е. Аниконов, Там же, в. 3, Новосибирск, 1972, стр. 86. ⁸ В. Г. Романов, Там же, в. 4, 1973, Новосибирск, стр. 147. ⁹ М. М. Лаврентьев, А. Л. Бухгейм, ДАН, т. 211, № 1 (1973).