

VYJADRENIE DIVERGENCIE A ROTÁCIE VEKTORA DANÉHO VO VŠEOBECNÝCH KRIVOČIARICH SÚRADNICIACH

Metodický príspevok

D. ILKOVIC

Vo väčšine učebníc fyziky sa vyjadrenie divergencie vektorovej funkcie polohy bodu v priestore odvodzuje počítaním výtoku vektora z elementárneho hranola a vyjadrenie rotácie počítaním dráhových integrálov vektora pozdĺž orientovaných obvodov obdĺžnikov alebo kosodĺžnikov v súradnicových rovinách. Výpočet býva pritom vedený nepresne, neprehľadne a nepresvedčivo.

Domnievam sa, že je lepšie najprv dokázať invariantnosť Hamiltonovho diferenciálneho operátora ∇ , napísaného už pomocou krivočiarych súradníc:

$$\nabla = e^1 \frac{\partial}{\partial u^1} + e^2 \frac{\partial}{\partial u^2} + e^3 \frac{\partial}{\partial u^3},$$

kde e^i sú vektory reciproké k základným vektorom $e_i = \frac{\partial r}{\partial u^i}$ a u^i krivočiare súradnice bodu, vzhľadom na transformáciu súradníc, pojem divergencie a rotácie vektorovej funkcie zaviesť potom formálnym aplikovaním operátora ∇ na danú vektorovú funkciu, $\text{div } \mathbf{v} = \nabla \times \mathbf{v}$, $\text{rot } \mathbf{v} = \nabla \times \mathbf{v}$, a až nakoniec vyšetrovať názorný význam týchto odvodných funkcií.

V tomto článku uvádzam dôkaz invariantnosti Hamiltonovho operátora vzhľadom na transformáciu krivočiarych súradníc a podávam odvodenie vyjadrenia divergencie a rotácie vektorovej funkcie polohy bodu v priestore.

1. Dôkaz invariantnosti Hamiltonovho operátora vzhľadom na transformáciu krivočiarych súradníc. Nech u^1, u^2, u^3 sú krivočiare súradnice bodu v trojrozmernom euklidovskom priestore a u^1, u^2, u^3 iné krivočiare súradnice, takže $u'^i = u'^i(u^1, u^2, u^3)$. Dôkaz invariantnosti Hamiltonovho operátora $\nabla = e^i \frac{\partial}{\partial u^i}$, kde e^i sú vektory reciproké k základným vektorom $e_i = \frac{\partial r}{\partial u^i}$, vzhľadom na transformáciu krivočiarych súradníc prevedieme tak, že výraz $\nabla = e^i \frac{\partial}{\partial u^i}$ prevedieme na tvar $\nabla' = e'^i \frac{\partial}{\partial u'^i}$.

$$\begin{aligned} \mathbf{V} &= e^i \frac{\partial}{\partial u^i} = e^i \frac{\partial u^j}{\partial u^i} \frac{\partial}{\partial u^j}, \\ e_i &= \frac{\partial r}{\partial u^i} = \frac{\partial r}{\partial u^k} \frac{\partial u^k}{\partial u^i} = c_k^i e^k, \end{aligned}$$

kde $c_k^i = \frac{\partial u^k}{\partial u^i}$. Preto je $e^i = c_k^i e^k$, kde c_k^i sú redukované minory determinantu koeficientov c_k^i , lebo recipročné vektory sa transformujú kontravariantne.

Je teda skutočne

$$\begin{aligned} \mathbf{V} &= e^i \frac{\partial}{\partial u^i} = e^i \frac{\partial u^j}{\partial u^i} \frac{\partial}{\partial u^j} = c_k^i e^k \frac{\partial}{\partial u^j} = e^i \frac{\partial}{\partial u^j} = \mathbf{V}', \\ \text{keďže je } c_k^i c_i^j &= \delta_k^j. \end{aligned}$$

Vo zvláštnom prípade je však $\mathbf{V} = i \frac{\partial}{\partial x} + j \frac{\partial}{\partial y} + k \frac{\partial}{\partial z}$, ak súradnice x, y, z sú kartézske súradnice vzťahujúce sa na pravouhlý systém jednotkových vektorov i, j, k .

2. *Vypočet div v.* Nech je $\mathbf{v} = v^i e_i$, kde je $e_i = \frac{\partial r}{\partial u^i}$. Potom

$$\operatorname{div} \mathbf{v} = \mathbf{V} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{V} \cdot v^i e_i = \left(e^s \frac{\partial}{\partial u^s} \right) \cdot v^i e_i,$$

alebo keďže je $e^i = \frac{e_2 \times e_3}{[e_1 e_2 e_3]} = \frac{e_2 \times e_3}{\pm \sqrt{g}}$ atd., kde g je determinant fundamentálnych metrických veličín $g_{ik} = e_i \cdot e_k$,

$$\begin{aligned} \operatorname{div} v &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[(e_2 \times e_3) \frac{\partial}{\partial u^1} + (e_3 \times e_1) \frac{\partial}{\partial u^2} + (e_1 \times e_2) \frac{\partial}{\partial u^3} \right] \cdot v^i e_i = \\ &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[(e_2 \times e_3) \frac{\partial v^1}{\partial u^1} + (e_3 \times e_1) \frac{\partial v^2}{\partial u^2} + (e_1 \times e_2) \frac{\partial v^3}{\partial u^3} \right] \cdot e_i + \\ &+ \frac{1}{\pm \sqrt{g}} v^i \left[(e_2 \times e_3) \cdot \frac{\partial e_i}{\partial u^1} + (e_3 \times e_1) \cdot \frac{\partial e_i}{\partial u^2} + (e_1 \times e_2) \cdot \frac{\partial e_i}{\partial u^3} \right]. \end{aligned}$$

Keďže ďalej výraz $(e_i \times e_j) \cdot e_k$ sa nerovná nule, len ak všetky tri v ňom vystupujúce indexy sú rôzne a okrem toho je

$$\frac{\partial e_i}{\partial u^s} = \frac{\partial^2 r}{\partial u^s \partial u^i} = \frac{\partial^2 r}{\partial u^i \partial u^s} = \frac{\partial e_s}{\partial u^i},$$

je tiež

$$\operatorname{div} \mathbf{v} = \frac{1}{\sqrt{g}} \left(\sqrt{g} \frac{\partial v^1}{\partial u^1} \right) + \frac{v^2}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial u^2} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (v^i \sqrt{g})}{\partial u^i}. \quad (1)$$

3. *Vypočet rot v.* Nech je $\mathbf{v} = v_i e^i$, kde e^i sú vektory k vektorom e_i recipročné, potom je:

$$\operatorname{rot} \mathbf{v} = \mathbf{V} \times \mathbf{v} = \mathbf{V} \times (v_i e^i) = (\nabla v_j) \times e^i + v_j (\mathbf{V} \times e^i).$$

Dokážeme najprv, že je $\operatorname{rot} e^s = \mathbf{V} \times e^s = 0$. Dokaz vykonáme tak, že dokážeme, že tenzor $\operatorname{grad} \mathbf{V} \cdot e^s = e^s$ je symetrický, lebo potom jeho vektor $\mathbf{V} \times e^s$ sa nevyhnutne rovná nule. Za tým účelom nájdeme vyjadrenie kovariantnej súradnice h_j^i tenzora $\mathbf{V} e^s$,

$$h_j^i = e_j \cdot (\mathbf{V} e^s) \cdot e_i = e_j \cdot e^k \frac{\partial e^s}{\partial u^k} \cdot e_i = \frac{\partial e^s}{\partial u^i} \cdot e_j.$$

Pretože je $e^s \cdot e_j = \text{konšt.}$, je

$$\frac{\partial e^s}{\partial u^i} \cdot e_j + e^s \cdot \frac{\partial e_j}{\partial u^i} = 0,$$

a

$$h_j^i = -e^s \cdot \frac{\partial e_j}{\partial u^i} = -e^s \cdot \frac{\partial e_i}{\partial u^j} = h_j^i.$$

Tenzor $\mathbf{V} e^s$ je teda symetrický, čo bolo treba dokázať.

Rotácia vektora \mathbf{v} je teda len

$$\operatorname{rot} \mathbf{v} = (\nabla v_j) \times e^i =$$

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[(e_2 \times e_3) \frac{\partial v_i}{\partial u^1} + (e_3 \times e_1) \frac{\partial v_i}{\partial u^2} + (e_1 \times e_2) \frac{\partial v_i}{\partial u^3} \right] \times e^i = \\ &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[\left(\frac{\partial v_3}{\partial u^2} - \frac{\partial v_2}{\partial u^3} \right) e_1 + \left(\frac{\partial v_1}{\partial u^3} - \frac{\partial v_3}{\partial u^1} \right) e_2 + \left(\frac{\partial v_2}{\partial u^1} - \frac{\partial v_1}{\partial u^2} \right) e_3 \right]. \end{aligned} \quad (2)$$

4. *Vypočet ΔS .* Pre úplnosť uvedieme ešte vyjadrenie Laplaceovej funkcie skalárnu daného taktiež v sústave krivočiarych súradníc. Je

$$\operatorname{grad} S = \mathbf{V} S = e^i \frac{\partial S}{\partial u^i} = e_i \cdot e^j \frac{\partial S}{\partial u^i} = e_i g^{ij} \frac{\partial S}{\partial u^j},$$

kde $e_j \cdot e^i$ je tenzor identity, a teda podľa vzorca (1)

$$\mathbf{V} S = \operatorname{div} \operatorname{grad} S = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial u^i} \left(g^{ij} \sqrt{g} \frac{\partial S}{\partial u^j} \right). \quad (3)$$

Došlo 10. XI. 1953.

Katedra fyziky
Slovenskej vysokej školy technickej
v Bratislave