

# Matematicko-fyzikálny časopis

---

Dionýz Ilkovič

Vyjadrenie divergencie a rotácie vektora daného vo všeobecných krivočiarych súradniciach

*Matematicko-fyzikálny časopis*, Vol. 4 (1954), No. 2, 81--83

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/126900>

## Terms of use:

© Mathematical Institute of the Slovak Academy of Sciences, 1954

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

# VYJADRENIE DIVERGENCIE A ROTÁCIE VEKTORA DANÉHO VO VŠEOBECNÝCH KRIVOČIARYCH SÚRADNICIACH

Metodický príspevok

D. ILKOVIČ

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  $\nabla$ , napísaného už pomocou krivočiarych súradníc:

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

kde  $\mathbf{e}^i$  sú vektory reciproké k základným vektorom  $\mathbf{e}_i = \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u^i}$  a  $u^i$  krivočiare súradnice bodu, vzhľadom na transformáciu súradníc, pojem divergencie a rotácie vektorovej funkcie zaviesť potom formálnym aplikovaním operátora  $\nabla$  na danú vektorovú funkciu,  $\operatorname{div} \mathbf{v} = \nabla \times \mathbf{v}$ ,  $\operatorname{rot} \mathbf{v} = \nabla \times \mathbf{v}$ , a až nakoniec vyšetrovať názorný význam týchto odvodených 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  $\nabla = \mathbf{e}^i \frac{\partial}{\partial u^i}$ , kde  $\mathbf{e}^i$  sú vektory reciproké k základným vektorom  $\mathbf{e}_i = \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u^i}$ , vzhľadom na transformáciu krivočiarych súradníc prevedieme tak, že výraz  $\nabla = \mathbf{e}^i \frac{\partial}{\partial u^i}$  prevedieme na tvar  $\nabla' = \mathbf{e}'^i \frac{\partial}{\partial u'^i}$ .

Je

$$\nabla = \mathbf{e}^i \frac{\partial}{\partial u^i} = \mathbf{e}^i \frac{\partial u'^j}{\partial u^i} \frac{\partial}{\partial u'^j},$$

$$\mathbf{e}_i = \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u^i} = \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u'^k} \frac{\partial u'^k}{\partial u^i} = c_i^k \mathbf{e}'_k,$$

kde  $c_i^k = \frac{\partial u'^k}{\partial u^i}$ . Preto je  $\mathbf{e}^i = c'^i_k \mathbf{e}'^k$ ,

kde  $c'^i_k$  sú redukované minory determinantu koeficientov  $c_i^k$ , lebo reciproké vektory sa transformujú kontravariantne.

Je teda skutočne

$$\nabla = \mathbf{e}^i \frac{\partial}{\partial u^i} = \mathbf{e}^i \frac{\partial u'^j}{\partial u^i} \frac{\partial}{\partial u'^j} = c'^i_k \mathbf{e}'^k c_j^i \frac{\partial}{\partial u'^j} = \mathbf{e}'^k \delta_j^k \frac{\partial}{\partial u'^j} = \mathbf{e}'^j \frac{\partial}{\partial u'^j} = \nabla',$$

keďže je  $c'^i_k c_j^i = \delta_k^j$ .

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

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

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

alebo keďže je  $\mathbf{e}^i = \frac{\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3}{[\mathbf{e}_1 \mathbf{e}_2 \mathbf{e}_3]} = \frac{\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3}{\pm \sqrt{g}}$  atď., kde  $g$  je determinant fundamentálnych metrických veličín  $g_{ik} = \mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_k$ ,

$$\begin{aligned} \operatorname{div} v &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[ (\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3) \frac{\partial}{\partial u^1} + (\mathbf{e}_3 \times \mathbf{e}_1) \frac{\partial}{\partial u^2} + (\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2) \frac{\partial}{\partial u^3} \right] \cdot v^i \mathbf{e}_i = \\ &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[ (\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3) \frac{\partial v^1}{\partial u^1} + (\mathbf{e}_3 \times \mathbf{e}_1) \frac{\partial v^2}{\partial u^2} + (\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2) \frac{\partial v^3}{\partial u^3} \right] \cdot \mathbf{e}_i + \\ &+ \frac{1}{\pm \sqrt{g}} v^i \left[ (\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3) \cdot \frac{\partial \mathbf{e}_i}{\partial u^1} + (\mathbf{e}_3 \times \mathbf{e}_1) \cdot \frac{\partial \mathbf{e}_i}{\partial u^2} + (\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2) \cdot \frac{\partial \mathbf{e}_i}{\partial u^3} \right]. \end{aligned}$$

Keďže ďalej výraz  $(\mathbf{e}_i \times \mathbf{e}_j) \cdot \mathbf{e}_k$  sa nerovná nule, len ak všetky tri v ňom vystupujúce indexy sú rôzne a okrem toho je

$$\frac{\partial \mathbf{e}_i}{\partial u^s} = \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial u^s \partial u^i} = \frac{\partial^2 \mathbf{r}}{\partial u^i \partial u^s} = \frac{\partial \mathbf{e}_s}{\partial u^i},$$

je tiež

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

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

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

Dokážeme najprv, že je  $\text{rot } \mathbf{e}^s = \nabla \times \mathbf{e}^s = 0$ . Dôkaz vykonáme tak, že dokážeme, že tenzor  $\text{grad } \nabla^s = \mathbf{e}^s$  je symetrický, lebo potom jeho vektor  $\nabla \times \mathbf{e}^s$  sa nevyhnutne rovná nule. Za tým účelom nájdeme vyjadrenie kovariantnej súradnice  $l_{ij}^s$  tenzora  $\nabla^s \mathbf{e}^s$ ,

$$l_{ij}^s = \mathbf{e}_i \cdot (\nabla \mathbf{e}^s) \cdot \mathbf{e}_j = \mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}^k \cdot \frac{\partial \mathbf{e}^s}{\partial u^k} \cdot \mathbf{e}_j = \frac{\partial \mathbf{e}^s}{\partial u^i} \cdot \mathbf{e}_j.$$

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

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

a

$$l_{ij}^s = -\mathbf{e}^s \cdot \frac{\partial \mathbf{e}_j}{\partial u^i} = -\mathbf{e}^s \cdot \frac{\partial \mathbf{e}_i}{\partial u^j} = l_{ji}^s.$$

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

Rotácia vektora  $\mathbf{v}$  je teda len

$$\begin{aligned} \text{rot } \mathbf{v} &= (\nabla v_i) \times \mathbf{e}^i = \\ &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[ (\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_3) \frac{\partial v_1}{\partial u^1} + (\mathbf{e}_3 \times \mathbf{e}_1) \frac{\partial v_2}{\partial u^2} + (\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2) \frac{\partial v_3}{\partial u^3} \right] \times \mathbf{e}^i = \\ &= \frac{1}{\pm \sqrt{g}} \left[ \left( \frac{\partial v_3}{\partial u^2} - \frac{\partial v_2}{\partial u^3} \right) \mathbf{e}_1 + \left( \frac{\partial v_1}{\partial u^3} - \frac{\partial v_3}{\partial u^1} \right) \mathbf{e}_2 + \left( \frac{\partial v_2}{\partial u^1} - \frac{\partial v_1}{\partial u^2} \right) \mathbf{e}_3 \right]. \end{aligned} \quad (2)$$

4. *Výpočet  $\Delta S$ .* Pre úplnosť uvedieme ešte vyjadrenie Laplaceovej funkcie skaláru daného taktiež v sústave krivočiarych súradníc. Je

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

kde  $\mathbf{e}_i \mathbf{e}^i$  je tenzor identity, a teda podľa vzorca (1)

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

Došlo 10. XI. 1953.

*Katedra fyziky  
Slovenskej vysokej školy technickej  
v Bratislave*