

球对称性：

在数学物理领域，一个定义域为二维空间的函数，假若只与离某参考点的距离有关，则此函数具有**圆对称性**（circular symmetry）。对于一组以此参考点为圆心的同心圆，在同一个同心圆的每一个位置，函数值都相同。一个具有圆对称性的图案是由同心圆构成的。

延伸至三维空间，对应的术语是**球对称性**（spherical symmetry）。假若，一个标量场只与离某参考点的距离有关，则此标量场具有球对称性。

假若，对于一个矢量场，**方向都是朝内的径向方向或都是朝外的径向方向，大小仅与离参考点的距离有关**，则此矢量场具有球对称性。

球面法向量：

若球心坐标已知，则将**球心坐标与球面某点坐标相减**，即为球面此点的法向量。

散度定理：

一个把向量场通过曲面的流动（即**通量**）与**曲面内部的向量场的表现**联系起来的定理。更加精确地说，散度定理说明**向量场穿过曲面的通量，等于散度在曲面围起来的体积上的积分**。直观地，所有源点的和减去所有汇点的和，就是流出这区域的净流量。

散度： $\nabla \cdot f$ = 直角坐标系下各一阶偏导数的和，为标量。

拉普拉斯算子即梯度的散度，梯度：

∇f = 模为直角坐标系下的各一阶偏导数，方向为相应坐标轴的多个分量组成的矢量

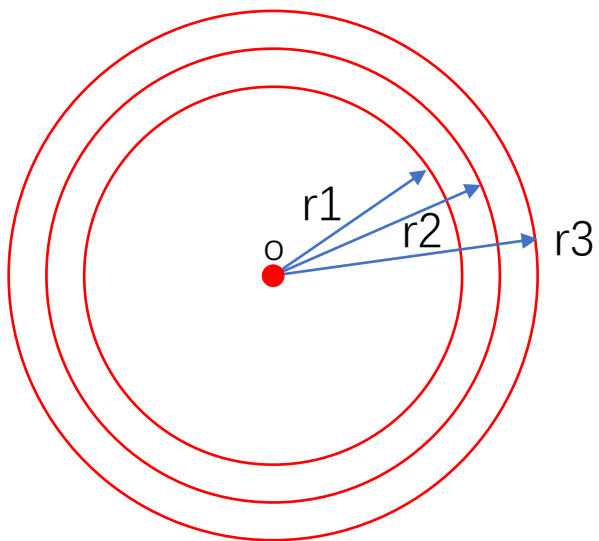


图1

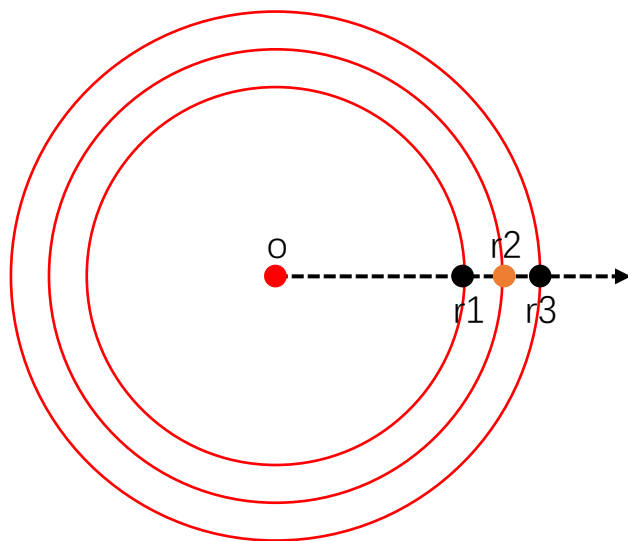


图2

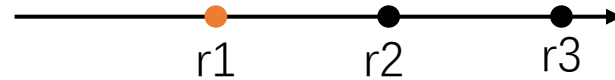


图3

点 o 为球心，也为此矢量场的源点。此矢量场具有球对称性，则每一球面上任一点的值都相等，则图1，图2同义。

由球对称性，可简化为图3。

(1) 球坐标系 (r, θ, ϕ) 与直角坐标系 (x_1, x_2, x_3) 的转换关系

$$x_1 = r \sin \theta \cos \phi$$

$$x_2 = r \sin \theta \sin \phi$$

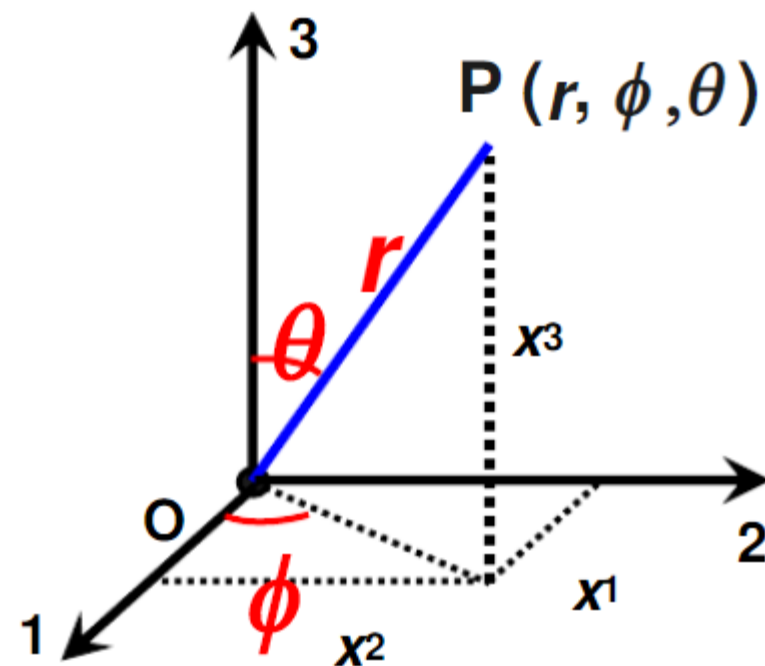
$$x_3 = r \cos \theta$$

(2) 反之，直角坐标系 (x_1, x_2, x_3) 与球坐标系 (r, θ, ϕ) 的转换关系

$$r = \sqrt{(x_1^2 + x_2^2 + x_3^2)}$$

$$\phi = \arctan\left(\frac{x_2}{x_1}\right)$$

$$\theta = \arccos\left(\frac{z}{r}\right)$$

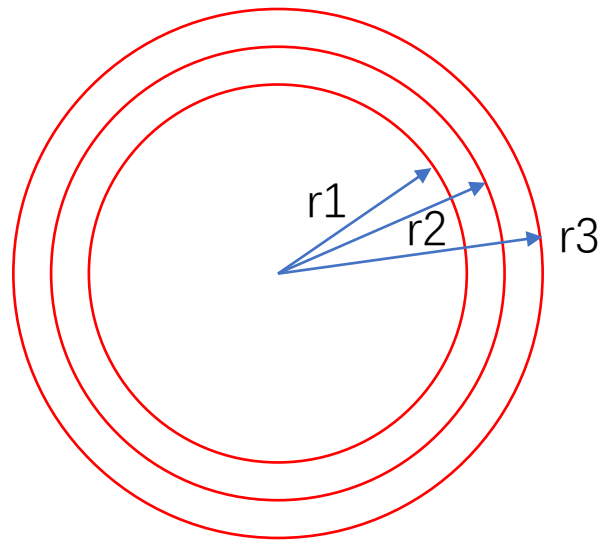


(3) 球坐标系与直角坐标系间单位矢量变化关系

$$\bar{e}_r = \bar{e}_1 \sin \theta \cos \phi + \bar{e}_2 \sin \theta \sin \phi + \bar{e}_3 \cos \theta$$

$$\bar{e}_\phi = -\bar{e}_1 \sin \phi + \bar{e}_2 \cos \phi$$

$$\bar{e}_\theta = \bar{e}_1 \cos \theta \cos \phi + \bar{e}_2 \cos \theta \sin \phi - \bar{e}_3 \sin \theta$$



r_1, r_2, r_3 为半径方向三个相邻节点。对 r_2 :

V 为 r_1 点所在球面与 r_2 所在球面嵌套形成的空间， S 则为两球面面积的矢量和。
两侧积分得

$$\iiint_V \frac{\partial f}{\partial t} dV = \iiint_V \nabla^2 f dV \quad (1)$$

式(1)左侧，由体积分几何意义得

$$\frac{4}{3}\pi(r_3^3 - r_1^3) \frac{\partial f}{\partial t} \quad (2)$$

式(2)右侧，由散度定理得

$$\oiint_S (\nabla f \cdot \vec{n}) dS \quad (3)$$

其中， $\nabla f \cdot \vec{n} \cdot dS$ 为单个微分面元上的通量， ∇f 为此点梯度， \vec{n} 为此点法向量。

此模型具有球对称性，所以有 $\frac{\partial f}{\partial \theta} = 0, \frac{\partial f}{\partial \varphi} = 0$ 。则

扩散方程为：

$$\frac{\partial f}{\partial t} = \nabla^2 f$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial \theta} \frac{\partial \theta}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial \varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x}$$

同理，

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial y}, \quad \frac{\partial f}{\partial z} = \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial z}$$

则

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{e}_1 + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{e}_2 + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{e}_3 = \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} \vec{e}_1 + \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial y} \vec{e}_2 + \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial z} \vec{e}_3 \quad (4)$$

在球坐标下，球面法向量即为 \vec{e}_r ，则有 $\vec{n} = \vec{e}_r$ (5)。

计算 $\nabla f \cdot \vec{n}$:

由式(4)和式(5)得,

$$\begin{aligned}\nabla f \cdot \vec{n} &= \left(\frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} \vec{e}_1 + \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial y} \vec{e}_2 + \frac{\partial f}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial z} \vec{e}_3 \right) \cdot \vec{e}_r \\&= \frac{\partial f}{\partial r} \times \left(\frac{\partial r}{\partial x} \vec{e}_1 + \frac{\partial r}{\partial y} \vec{e}_2 + \frac{\partial r}{\partial z} \vec{e}_3 \right) \cdot \vec{e}_r \\&= \frac{\partial f}{\partial r} \times \left(\frac{\partial r}{\partial x} \vec{e}_1 + \frac{\partial r}{\partial y} \vec{e}_2 + \frac{\partial r}{\partial z} \vec{e}_3 \right) \cdot (\vec{e}_1 \sin \theta \cos \varphi + \vec{e}_2 \sin \theta \sin \varphi + \vec{e}_3 \cos \theta) \\&= \frac{\partial f}{\partial r} \times \left(\frac{\partial r}{\partial x} \sin \theta \cos \varphi + \frac{\partial r}{\partial y} \sin \theta \sin \varphi + \frac{\partial r}{\partial z} \cos \theta \right)\end{aligned}$$

由

$$\frac{\partial r}{\partial x_i} = \frac{\partial \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}}{\partial x_i} = \frac{x_i}{\sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}} = \frac{x_i}{r}$$

得

$$\begin{aligned}\nabla f \cdot \vec{n} &= \frac{\partial f}{\partial r} \cdot \left(\frac{x}{r} \sin \theta \cos \varphi + \frac{y}{r} \sin \theta \sin \varphi + \frac{z}{r} \cos \theta \right) \\&= \frac{\partial f}{\partial r} \cdot (\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + \cos^2 \theta) \\&= \frac{\partial f}{\partial r}\end{aligned}$$

综上可得单个微分面元上的通量

$$\nabla f \cdot \vec{n} \cdot dS = \frac{\partial f}{\partial r} \cdot dS$$

又因球对称性，对于任一球面，此球面上每个点的通量皆为 $\frac{\partial f}{\partial r} \cdot dS$ 。
则式子右侧化为

$$\left(4\pi r^2 \cdot \frac{\partial f}{\partial r} \right) \Big|_{r_1}^{r_3} \quad (6)$$

最终由式(2)式(6)得

$$\frac{4}{3}\pi(r_3^3 - r_1^3) \frac{\partial f}{\partial t} = \left(4\pi r^2 \cdot \frac{\partial f}{\partial r} \right) \Big|_{r_1}^{r_3} \quad (7)$$

$$\frac{\partial f}{\partial t} = 3 \frac{r_3^2 \frac{\partial f}{\partial r_3} - r_1^2 \frac{\partial f}{\partial r_1}}{r_3^3 - r_1^3} \quad (8)$$

更一般地，扩散方程为：

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial t} &= D \cdot \nabla^2 f + J \\ \frac{\partial f}{\partial t} &= 3 \frac{D \cdot \left(r_3^2 \frac{\partial f}{\partial r_3} - r_1^2 \frac{\partial f}{\partial r_1} \right)}{r_3^3 - r_1^3} + J \end{aligned}$$