

# 场论的运用

DarkSharpness

2023.06.06

摘要

这是摘要

**Keywords:** 场论, 流体力学

## Contents

### 1 引言

这是引言。

### 2 流体运动的基本表述

在流体力学中，一个重要而基本的问题就是如何描述流体的运动。

#### 2.1 拉格朗日表述

该表述的基本思想是，在流体中某一个位置  $\vec{r}_0$  放置一个标记的试探粒子，其不影响且跟随原来流体运动。此时，通过该粒子的运动的位置矢量  $\vec{r}$  关于时间的变化关系，即可反映流体运动的特性。因此，我们只需求出  $\vec{r} = \vec{r}(\vec{r}_0, t)$  即可表征物体的运动。特别地， $\vec{r}(\vec{r}_0, 0) = \vec{r}_0$

#### 2.2 欧拉表述

该表述的基本思想是，对于某个空间中某个固定的位置  $\vec{r}_0$ ，我们去研究该固定点的气体微元的运动状态  $\vec{v} = \vec{v}(\vec{r}_0, t)$ ，即可。需要特别注意的是，在固定研究空间某一点  $\vec{r}_0$  后，如果为空间中每个流体粒子都打上标记，那么处于  $\vec{r}_0$  的气体微粒的标记可能会随时间而变化。

#### 2.3 两种表述的差异与联系

前者给出方程

$$\vec{r} = \vec{r}(\vec{r}_0, t)$$

而后者则是

$$\vec{v} = \vec{v}(\vec{r}, t)$$

由物理含义，我们不难得出关系：

$$\vec{v}(\vec{r}, t) = \frac{\partial}{\partial t} \vec{r}(\vec{r}_0, t)$$

其中  $\vec{r}_0$  可以由  $\vec{r} = \vec{r}(\vec{r}_0, t)$  反解得到。

由于流体粒子数量众多，且难以区分分辨，在流体力学中，我们往往更多地去用欧拉表述。而拉格朗日表述更加适合于粒子可以辨认，位矢信息比较重要的固体物理中。

值得关注的是，在欧拉表述中，状态量描述的是场的属性，并不直接是粒子的属性。例如关于  $\vec{r}$  处的气体微元，我们可能用  $f = f(\vec{r}, t)$  的物理量去描述气体。此时， $(\frac{\partial f}{\partial t})_{\vec{r}}$  描述的是在这一点上的  $f$  场的变化，而不是物理量  $f$  如何随着特定的试探粒子(气体微元)的运动而变化。事实上，在大多物理方程中，例如动量方程  $\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$ ，外界(本例子中为外力)作用的对象是那个运动的气体微元，而不是场。

实际上，常见物理方程中的  $\frac{d}{dt}$  记号，其是作用于具体粒子。因此其在欧拉表述下，应该是  $(\frac{\partial}{\partial t})_{\vec{r}_0}$ ，即是同一团粒子，而不是简单的  $(\frac{\partial}{\partial t})_{\vec{r}}$ 。为了避免歧义，后文我们将用  $\frac{D}{Dt}$  来代替，即：

$$\frac{D}{Dt} \equiv \frac{d}{dt} = (\frac{\partial}{\partial t})_{\vec{r}_0}$$

由链式法则，我们不难求出：

$$\frac{Df(\vec{r}, t)}{Dt} = (\frac{\partial f(\vec{r}, t)}{\partial t})_{\vec{r}_0} = (\frac{\partial f}{\partial t})_{\vec{r}} + (\frac{\partial f}{\partial r})_t \cdot (\frac{\partial r}{\partial t})_{\vec{r}_0}$$

在欧拉表述下，我们可以得出，在某一点某一时刻：

$$\frac{D}{Dt} = \frac{\partial}{\partial t} + \vec{v} \cdot \nabla$$

### 3 Reynolds 输运定理

在流体力学中，物理学家们常常会考察某些特定区域  $V(t)$  内的流体状态。

对于一个区域  $V(t)$ ，边界为  $\partial V(t)$ ，流体具有某个广度量  $f$ ，很多物理方程中，会出现这部分流体粒子该物理量的总和对于时间的导数。即

$$\frac{d}{dt} \int_{V(t)} f dV$$

注意到我们在分析这个式子的时候，我们是对于特定的粒子在分析，并不是背后的场， $\frac{d}{dx}$  必须作用在粒子上。因此， $V$  会随着时间而改变。

为了避免过多的讨论，这里假设  $f$  的性质足够的好，满足函数本身和偏导数都连续，且积分区域为紧集(即有界闭区域)。那么在积分区域上，则有：

$$\frac{d}{dt} \int_{V(t)} f dV = \int_{V(t)} \frac{\partial f}{\partial t} dV + \int_{\partial V(t)} f \vec{v} \cdot d\vec{S} = \int_{V(t)} \left( \frac{\partial f}{\partial t} + \nabla(f\vec{v}) \right) dV$$

## 物理直观

从直观上去理解，上述式子的物理含义是在某时刻和某体积内，全部流体某个广度量总和的变化量。根据物理直观，我们可以猜测：该变化量等于内部的广度量变化量，以及从边界流出的量。

内部的广度量变化量即等于：

$$\int_V \frac{\partial f}{\partial t} dV$$

边界流出的量需要定义流。由物理直观，流即为量乘上速度，即： $\vec{j} \equiv f \cdot \vec{v}$

直观上，边界流出的量等于从所有面积流出的量积分，等于：

$$\int_{\partial V} \vec{j} d\vec{S}$$

因此，合并两项，完全借助物理直观，我们可以得到：

$$\begin{aligned} \int_V \frac{Df}{Dt} dV &= \int_V \frac{\partial f}{\partial t} dV + \int_{\partial V} \vec{j} d\vec{S} \\ &= \int_V \left( \frac{\partial f}{\partial t} + \nabla(f\vec{v}) \right) dV \end{aligned}$$

其中，最后一步用到了高斯定理。

## 数学推导

我们假设体积  $V(t)$  足够好，其表面方程为  $F(\vec{r}, t) = 0$  满足有界性，且  $f$  在区域内连续且有连续的偏导数。简单起见，我们暂时只证明其一维时候的形式。

$$\frac{d}{dy} \int_{a(y)}^{b(y)} f(x, y) dx = \int_{a(y)}^{b(y)} \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} dx + f(b, y) \cdot \frac{db}{dy} - f(a, y) \cdot \frac{da}{dy}$$

$$\text{记：} \phi(y) = \int_{a(y)}^{b(y)} f(x, y) dx$$

$$\phi(y+h) - \phi(y) = \int_{a(y)}^{b(y)} (f(x, y+h) - f(x, y)) dx - \int_{a(y)}^{a(y+h)} f(x, y+h) dx + \int_{b(y)}^{b(y+h)} f(x, y+h) dx$$

由微分中值定理：

$$\int_a^b (f(x, y+h) - f(x, y)) dx = h \cdot \int_a^b \frac{\partial}{\partial y} f(x, y+\theta h) dx (\theta \in [0, 1])$$

因为连续且有界，所以  $f$  一致连续，所以

$$\lim_{h \rightarrow 0} \int_a^b \frac{f(x, y+h) - f(x, y)}{h} dx = \int_a^b \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) dx$$

所以结合牛顿莱布尼兹公式，可得：

$$\frac{d}{dy} \int_{a(y)}^{b(y)} f(x, y) dx = \int_{a(y)}^{b(y)} \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} dx + f(b, y) \cdot \frac{db}{dy} - f(a, y) \cdot \frac{da}{dy}$$

对于高维的情况，我们可以类似地证明<sup>[?]</sup>，下式依然成立：

## 参考文献

- [1] 维基百科:曲线 <https://zh.wikipedia.org/wiki/%E6%9B%B2%E7%BA%BF>