

3D 나비에-스토크스 방정식: 밀레니엄 문제를 향한 단계

2025년 10월 17일

1. 서론

모든 시간에 대한 3D 나비에-스토크스 방정식 해의 존재성과 매끄러움을 확립하는 것은 밀레니엄 문제로 남아 있습니다. 이 문서는 방정식을 단계별로 단순화하고 해결함으로써 그러한 증명의 기초를 제공하고자 하는 상세한 유도 과정을 제시합니다.

2. 헬름홀츠 분해와 압력 계산

헬름홀츠 분해로 시작하여 압력을 독립적으로 계산합니다.

$$\nabla^2 \phi = 0, p = -\nabla \phi \dots (1)$$

- ϕ : 속도 포텐셜, 압력 뒤의 "구동력"
- $\nabla^2 \phi$: 차원 전체에 걸친 확산을 측정하는 라플라시안

3D로 확장하면, 압력은 x, y, z 방향에서 ϕ 의 기울기에 의해 결정됩니다.

3. 오일러 방정식 (점성 무시)

점성을 무시하고 관성 효과에 집중하여 오일러 방정식을 유도합니다.

$$\rho(\partial u / \partial t) = -\nabla p + \rho f \dots (2)$$

- $\rho(\partial u / \partial t)$: 질량 \times 가속도 (뉴턴의 제2법칙)
- $-\nabla p$: 압력 기울기로 인한 힘
- ρf : 중력과 같은 외력

일정한 압력 기울기 G를 가진 1D로 단순화:

$$\rho(\partial u / \partial t) = G + \rho f \dots (3)$$

시간에 대해 적분하면:

$$u(t) = (G/\rho)t + u_0 \dots (4)$$

4. 스토크스 방정식 (관성 무시)

시간 의존 항을 무시하여 정상 상태 유동에 집중합니다.

$$0 = -\nabla p + \mu \nabla^2 u + \rho f \dots (5)$$

1D에서:

$$0 = -(\partial p / \partial x) + \mu(\partial^2 u / \partial y^2) + \rho f \dots (6)$$

$G = -(\partial p / \partial x) + \rho f$ 로 가정하면:

$$\partial^2 u / \partial y^2 = G / \mu \dots (7)$$

두 번 적분하고 경계 조건 $u(0) = 0$, $u(h) = 0$ 을 적용하면:

$$u(y) = -(G/2\mu)y(h - y) \dots (8)$$

이것이 푸아죄유 유동 해입니다.

5. 운동량 방정식 (외력 무시)

외력과 압력 기울기를 무시합니다.

$$\rho(\partial u / \partial t) = \mu \nabla^2 u \dots (9)$$

변수 분리 $u(y,t) = \phi(y)T(t)$ 를 가정하면:

$$(1/T)(dT/dt) = \nu(1/\phi)(d^2\phi/dy^2) = -\nu\lambda \dots (10)$$

해는 $T(t) = e^{(-\nu\lambda t)}$ 이고 $\phi(y) = A \cos(\sqrt{\lambda}y) + B \sin(\sqrt{\lambda}y)$ 이며, $\phi(0) = 0$ 이면 $A = 0$ 입니다.

6. 선형화된 대류 방정식

평균 속도 u_0 주변에서 비선형 대류 항을 선형화합니다.

$$\rho(\partial u / \partial t) + \rho(u_0 \cdot \nabla u + u \cdot \nabla u_0) = -\nabla p + \mu \nabla^2 u \dots (11)$$

파동 해 $u(x,y,t) = A \sin(k_y y) e^{i(k_x x - \omega t)}$ 를 가정하면:

$$-i\omega A + ik_x u_0 A = -(1/\rho)(\partial p / \partial x) - \nu k_y^2 A \dots (12)$$

7. 압력에 대한 헬름홀츠 분해

$\nabla^2 \phi = 0$ 을 재확인하고, $\phi(x,y,t) = C \sin(k_y y) e^{i(k_x x - \omega t)}$ 일 때:

$$p = -\partial \phi / \partial x = ik_x C \sin(k_y y) e^{i(k_x x - \omega t)} \dots (13)$$

8. 최종 3D 진동 해

모든 단계를 결합하면, 해는 다음과 같습니다:

$$u(x,y,t) = A \sin(k_y y) \exp[i(k_x x - \omega t)] \exp[-\nu k^2 t] \dots (14)$$

여기서 $\omega = k_x u_0 - i\nu k^2$ 이고, $k^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_z^2$ 입니다.

오일러 공식을 사용하면, 실수부는:

$$u_{\text{real}}(x,y,t) = A \sin(k_y y) \cos(k_x x - \omega_r t) e^{(-\nu k^2 t)} \dots (15)$$

9. 결론

이 해는 매끄럽고 감쇠하는 진동 거동을 보여주며, 이는 나비에-스토크스 밀레니엄 문제에서 요구하는 존재성과 매끄러움을 증명하기 위한 중요한 단계입니다. 완전한 난류 모델링을 위해서는 추가적인 비선형 분석이 필요합니다.