

§ 8. Дифференциальные операции 1 и 2 порядков.

Операторы Гамильтона (набла) и Лапласа.

Дифференциальные операции 1 порядка.

Оператор Гамильтона (набла).

Дифференциальные операции 1 порядка это:

$$1) \quad \text{grad } f(M)$$

$$2) \quad \text{div } \vec{a} (M)$$

$$3) \quad \text{rot } \vec{a} (M)$$

Многие операции векторного анализа могут быть записаны в сокращенной и удобной для расчетов форме с помощью *символического оператора Гамильтона (набла)*:

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x} \cdot \vec{i} + \frac{\partial}{\partial y} \cdot \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} \cdot \vec{k} \right) \quad (8.1)$$

В этом операторе соединены дифференциальные и векторные свойства.

Будем понимать формальное умножение $\frac{\partial}{\partial x}$ на функцию $f(x; y; z)$ как частное дифференцирование $\frac{\partial f}{\partial x}$.

В рамках векторной алгебры формальные операции над оператором «набла» будем проводить так, как если бы он был вектором.

Используя этот формализм, дифференциальные операции 1 порядка $\text{grad } f$; $\text{div } \vec{a}$ и $\text{rot } \vec{a}$ можно записать так:

1) Если $f(x; y; z)$ – скалярная дифференцируемая функция, то по правилу умножения вектора на скаляр имеем

$$\nabla f(M) = \left(\frac{\partial}{\partial x} \cdot \bar{i} + \frac{\partial}{\partial y} \cdot \bar{j} + \frac{\partial}{\partial z} \cdot \bar{k} \right) f(M) = \left(\frac{\partial f}{\partial x} \cdot \bar{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \bar{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \cdot \bar{k} \right) = \text{grad } f(M), \quad (8.2)$$

т.е.

$$\nabla f(M) = \text{grad } f(M) - \text{ для скалярного поля}$$

2) Если $\bar{a}(M) = \{P(x; y; z); Q(x; y; z); R(x; y; z)\}$, то по формуле скалярного произведения векторов имеем

$$\nabla \bar{a}(M) = \left(\frac{\partial}{\partial x} \cdot \bar{i} + \frac{\partial}{\partial y} \cdot \bar{j} + \frac{\partial}{\partial z} \cdot \bar{k} \right) (P(M) \cdot \bar{i} + Q(M) \cdot \bar{j} + R(M) \cdot \bar{k}) = \left(\frac{\partial P(M)}{\partial x} + \frac{\partial Q(M)}{\partial y} + \frac{\partial R(M)}{\partial z} \right) = \text{div } \bar{a}(M) \quad (3)$$

т.е.

$$\nabla \bar{a}(M) = \text{div } \bar{a}(M) - \text{ для векторного поля}$$

3) Если $\bar{a}(M) = \{P(x; y; z); Q(x; y; z); R(x; y; z)\}$, то по формуле векторного произведения имеем

$$\nabla \times \bar{a}(M) = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P(M) & Q(M) & R(M) \end{vmatrix} = \text{rot } \bar{a}(M), \text{ т.е.} \quad (8.4)$$

$$\nabla \times \bar{a}(M) = \text{rot } \bar{a}(M) - \text{ для векторного поля}$$

Свойства оператора Гамильтона

Продолжая формализм действий с ∇ как с вектором, из свойств скалярного и векторного произведений получаем свойства оператора Гамильтона:

$$1) \nabla c = \bar{0}, \text{ где } c - \text{const}$$

$$2) \nabla \bar{c} = 0, \text{ где } \bar{c} - \text{постоянный вектор}$$

$$3) \nabla \times \bar{c} = \bar{0}, \text{ где } \bar{c} - \text{постоянный вектор}$$

$$4) \nabla (\lambda_1 \bar{a} \pm \lambda_2 \bar{b}) = \lambda_1 \nabla \bar{a} \pm \lambda_2 \nabla \bar{b} \quad (8.5)$$

$$5) \nabla \times (\lambda_1 \bar{a} \pm \lambda_2 \bar{b}) = \lambda_1 \nabla \times \bar{a} \pm \lambda_2 \nabla \times \bar{b} \quad (8.6)$$

Формулы (8.5) и (8.6) можно трактовать также как проявление дифференциальных свойств оператора «набла» (∇ – линейный дифференциальный оператор).

Используя формализм действий с оператором ∇ как с вектором, следует помнить, что ∇ не является вектором – он не имеет ни длины, ни направления. Так, например, вектор $\nabla \times \bar{a}$ не будет, вообще говоря, перпендикулярен вектору \bar{a} . Точно так же по отношению к символическому вектору ∇ понятие коллинеарности не имеет смысла.

Например, выражение $\nabla \varphi \times \nabla \psi$, где φ и ψ – скалярные функции, формально напоминает векторное произведение двух коллинеарных векторов, которое всегда равно нулю. Но в общем случае это не имеет места.

В самом деле, вектор $\nabla \varphi = \text{grad} \varphi$ направлен по нормали к поверхности уровня $\varphi = \text{const}$, а вектор $\nabla \psi = \text{grad} \psi$ определяет нормаль к поверхности уровня $\psi = \text{const}$, и эти нормали в общем случае не обязаны быть коллинеарными.

С другой стороны, в любом дифференцируемом скалярном поле φ имеем $\nabla \varphi \times \nabla \varphi = \bar{0}$. Эти примеры показывают, что с оператором ∇ нужно обращаться с осторожностью.

Наряду с векторной природой оператор Гамильтона имеет дифференциальную природу. Учитывая дифференциальный характер ∇ , условимся считать, что оператор ∇ действует на все величины, написанные за ним.

В этом смысле $\nabla \cdot \bar{a} \neq \bar{a} \cdot \nabla$. В самом деле,

$$\nabla \cdot \bar{a} = \text{div} \bar{a},$$

в то время как

$$\bar{a} \cdot \nabla = P \frac{\partial}{\partial x} + Q \frac{\partial}{\partial y} + R \frac{\partial}{\partial z}$$

скалярный дифференциальный оператор.

Применяя оператор ∇ к произведению каких-либо величин, надо иметь ввиду правило дифференцирования произведения.

Отсюда следует, что оператор «набла» надо применять поочередно к каждому множителю, оставляя остальные множители неизменными, и затем брать сумму полученных выражений, предварительно преобразуя по правилам векторной алгебры так, чтобы за оператором ∇ стоял тот множитель, на который он действует.

Правила вычисления с оператором ∇

1) Если оператор ∇ действует на линейную комбинацию $\sum_i \lambda_i F_i$, где F_i — скалярные или векторные функции, λ_i — числа, то $\nabla(\sum_i \lambda_i F_i) = \sum_i \lambda_i \nabla F_i$.

2) Если оператор ∇ действует на какое-либо произведение, то в первую очередь учитывается его дифференциальный характер, а затем уже векторные свойства.

3) Все величины, на которые оператор ∇ не воздействует, в конечном результате ставятся впереди «набла», т.е. слева от него.

Приведем примеры использования символического метода.

Пример 1.

Показать, что

$$\text{div}(u\bar{a}) = u \text{div} \bar{a} + \bar{a} \cdot \text{gradu},$$

где u — скалярная функция, \bar{a} — векторная функция.

Решение.

В символьной форме записи

$$\operatorname{div}(u\bar{a}) = \nabla \cdot (u\bar{a}).$$

Учитывая сначала дифференциальный характер ∇ , мы должны написать

$$\nabla \cdot (u\bar{a}) = u(\nabla \cdot \bar{a}) + \bar{a} \cdot \nabla u$$

В результате получаем формулу

$$\operatorname{div}(u\bar{a}) = \nabla \cdot (u\bar{a}) = u(\nabla \cdot \bar{a}) + \bar{a} \cdot \nabla u = u \operatorname{div} \bar{a} + \bar{a} \cdot \operatorname{gradu}.$$

Пример 2.

Показать, что

$$\operatorname{rot}(u\bar{a}) = u \operatorname{rot} \bar{a} - \bar{a} \times \operatorname{gradu}.$$

Решение.

В символьной форме записи

$$\operatorname{rot}(u\bar{a}) = (\nabla \times u\bar{a}) + \nabla u \times \bar{a} = u(\nabla \times \bar{a}) - \bar{a} \times \nabla u.$$

Таким образом ,

$$\operatorname{rot}(u\bar{a}) = u(\nabla \times \bar{a}) - \bar{a} \times \nabla u$$

или

$$\operatorname{rot}(u\bar{a}) = u \cdot \operatorname{rot} \bar{a} - \bar{a} \times \operatorname{gradu}.$$

Замечание.

Применяя символический метод, мы избегаем весьма сложных аналитических преобразований и быстро получаем окончательный результат.

Но, с другой стороны, различные формальные преобразования с оператором «набла» надо производить очень внимательно, в противном случае возможны, как мы видели, грубые ошибки.

Поэтому при отсутствии уверенности в полученном результате его следует проверить аналитическим способом.