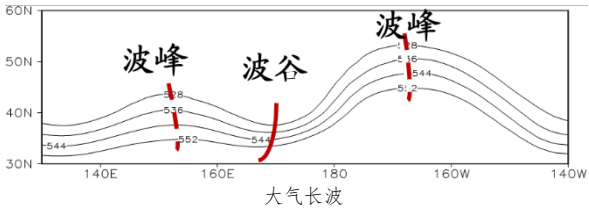


第六章 大气中的基本波动



章节引入

天气图上可见：高度场、温度场基本呈波状分布。因此，可用物理学中研究波动现象的方法来讨论大气运动。注意，在高空天气图上直接看到的是气流的流型，并非是波动，但这种西风气流大幅度的弯曲流动的确折射出大气长波的存在。上章我们已经得到：大气运动=纬向平均运动+涡旋运动=大气环流+天气系统。

波动学 以直观的天气学（槽脊结构）和物理学图像（水波等）作为基础，在气象学中引入波动概念，并用数学方式进行理论探讨和完善，形成大气波动理论和大气波动学。目前波动学是主流理论。

- 波动学优点**
- ① 可以利用成熟的波动学理论对天气系统形成机理、发生发展和移动进行研究。
 - ② 由于槽脊的移动是等位相线的运动，即波的移动，所以槽脊的移速=相速=波速。
 - ③ 波动学把气旋（低压）、反气旋（高压）系统联系起来，能够判断涡旋系统的发展和演变。

案例分析

- ① 气旋增强：涡旋动力学角度是涡度增加；能量学角度是K'增加；波动学角度则是槽的加深。
- ② 系统移动：波动学角度是槽脊东移；涡旋动力学角度是
$$\left. \begin{array}{l} \text{气旋前: } \frac{\partial \zeta}{\partial t} > 0, \text{ 即 } \zeta \uparrow \\ \text{气旋后: } \frac{\partial \zeta}{\partial t} < 0, \text{ 即 } \zeta \downarrow \end{array} \right\} \Rightarrow \text{气旋东移}$$

- 波动学目的** 通过大气运动方程组，利用波动学理论讨论天气系统（大尺度）的形成、发生发展及移动的机理。
- 存在问题** 大气基本方程中除了大尺度的天气波动外，还存在其他波动的干扰。
- 基本波动** 大气中四类基本波动：大气长波，声波，重力波（水波就是一种重力波），惯性波。因为没有电磁学方程，不包含电磁波/光波（不考虑雷电现象）

波动

各种波动的形成机制、性质及对天气产生的影响有所不同，因此在进行大气波动学分析时，不可能把所有波动类型都考虑进去。最早的天气预报使用的是原始方程，因其包含各种波动，次要波动的噪声会将误差放大，导致几小时变压数百百帕的错误结果。

声波	弹性振动（大气的可压缩性）	快波
惯性波	惯性振荡（旋转性）+辐合辐散	高频波
重力内波	浮力振荡（层结性）+辐合辐散	高频波
重力外波	辐合辐散	快波
Rossby 波	β 效应	慢波

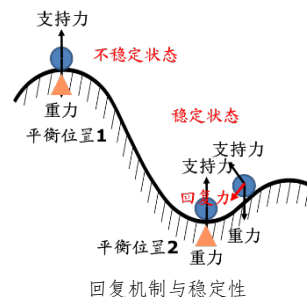
- 滤波** 可以把波动分类： $\left\{ \begin{array}{l} \text{重要: 大气长波} \Rightarrow \text{称为谐波: 需要保留} \\ \text{次要: 如声波等} \Rightarrow \text{称为噪音: 需要去掉} \end{array} \right. \Rightarrow \text{滤波}$
- 滤波目的** 去除次要波动的干扰，讨论主要波动，在数值预报中滤波非常重要。
- 例如声波是由于大气可压缩性引起的，假设大气是不可压的就可以滤去声波，但对天气波动影响不大。因此，有必要研究包括次要波动在内所有波动的机制和性质，以实现滤波的目的。

误差的增长

如果取时间步长 Δt 为 10 分钟，对于时间尺度为 10^5 s 的天气尺度波动来说，误差就较小。而对于像声波等快波来说，误差就很大（随机的），且是累积的，最终导致整体系统的不稳定性，此时就需要滤去快波。然而由于计算机资源限制， Δt 也不能取太小。

然而，考虑到大气系统的混沌性（初值敏感），一旦有误差，其放大的效应会十分显著且迅速。因此，一定时段内的天气预报是合理的，一旦超出一定时段，预报就会因为混沌性而失效。

6.1 波动的基本概念



6.1.1 波动的定义

波动定义 质点受力的作用围绕某平衡位置振动，振动在空间的传播形成波动。

基本条件 ① 振动（回复力） ② 能够传播（质点与质点之间建立联系）

例如单个单摆摆动，不能引起其它单摆摆动；但用一根线把它们连起来，一个摆动可以传播出去。

波动机制 波动的机制包括**振荡机制**和**传播机制**，二者缺一不可。学习每种波动都需要清楚这两种机制。

振荡机制 亦称**回复机制**，在机械学中的观点就是**回复力**。如右上图，稳定位置如果有偏移，就存在回复力。

大气层结中也具有类似的情况 { 稳定：净浮力与位移方向相反，可以产生振荡
不稳定：净浮力与位移方向相同

传播机制 质点与质点之间的联系。波动传播的是**振荡的状态**，波动是**能量传播**的一种基本形式。

最大特点 波动的最大特点是**周期性**：时间上周期变化、空间上周期分布、有规律、重复发生、可预测。

6.1.2 波动的数学模型与波参数

6.1.2.1 简谐振动

简谐振动 回复力大小与位移成正比，方向与位移相反。设质量为 M ，回复力大小为 $-ky$ （ k 为比例系数）。

根据牛顿第二定律： $M \frac{d^2 y}{dt^2} = -ky \Rightarrow \frac{d^2 y}{dt^2} = -\frac{k}{M}y$ 令 $\frac{k}{M} = \omega^2$ ，则： $\frac{d^2 y}{dt^2} + \omega^2 y = 0$ **简谐振动方程**

简谐振动方程的解： $y = c_1 \sin \omega t + c_2 \cos \omega t = A \cos(\omega t - \alpha)$ 仅仅是时间的函数

振动是单个质点的运动，是**仅以时间**为自变量的运动，多属于常微分方程问题。

简谐波 简谐振动**稳定地传播**所形成的波动称为**简谐波**。**一维简谐波解**： $y = A \cos(kx - \omega t + \alpha) = A \cos \theta$

波动是以**时间、空间**为变量的，属于偏微分方程问题。

6.1.2.2 波参数

振幅 A $A = A$ 物体离开平衡位置的最大位移

周期 T $T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{L}{C}$ 空间固定位置上的点完成一次全振动所需时间

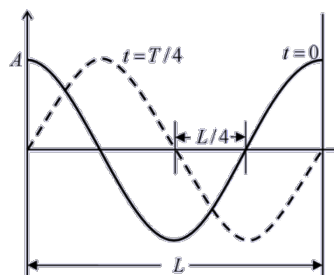
圆频率 ω $\omega = \frac{2\pi}{T}$ 2π 时间内质点完成全振动的次数

波长 L $L = \frac{2\pi}{k} = CT$ 相邻两个同位相点之间的距离

波数 k $k = \frac{2\pi}{L}$ 2π 距离内包含了多少个波长

位相 θ $\theta = kx - \omega t + \alpha$ 波在 x 轴上各点各时刻的位置， α 为**初位相**， $\theta = \text{const}$ 的点构成的面称**等位相面**

波速 $C = \frac{\omega}{k} = \frac{L}{T}$ 等位相线(面)的移速，即槽脊的移动速度。



等位相面与波速

波速推导

有速度 $C = \frac{dx}{dt} \Big|_{\theta=\text{常量}}$ ，且等位相面 $\theta = kx - \omega t = \text{常量} \Rightarrow k \frac{dx}{dt} - \omega = 0 \Rightarrow C = \frac{dx}{dt} \Big|_{\theta=\text{常量}} = \frac{\omega}{k} = \frac{L}{T}$

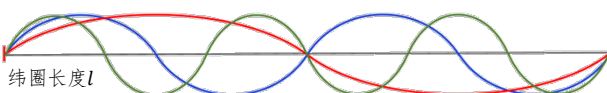
简谐波解 $S(x, t) = A \cos\left(\frac{2\pi}{L}x - \frac{2\pi}{T}t\right) = A \cos(kx - \omega t) = A \cos k(x - ct)$ 初位相为零

纬向波数目 $m = \frac{l}{L} = \frac{2\pi R}{L} = \frac{2\pi a \cos \phi}{L}$ 整个纬圈长度为 l ，纬圈上 m 个谐波对应的波长为 $L = l/m$ 。

纬向波数 $k_m = \frac{2\pi}{L} = \frac{2\pi}{l/m} = \frac{2\pi m}{l} = \frac{m}{a \cos \phi}$

纬向波数目与纬向波数是两个不同的东西

$m=1; m=2; m=3$



横波与纵波 按振动方向与波动传播方向的关系，可分为横波与纵波两大类：

- ① 若质点振动方向与波的传播方向**一致**，此种称为**纵波**，如水平声波。
- ② 若质点振动方向与波的传播方向**垂直**，此种称为**横波**，如重力水面波（上下振动，水平方向传播）

6.1.3 波动的数学表示

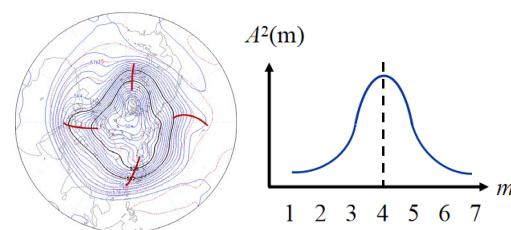
波的叠加 实际大气扰动不是单纯的简谐波，可以看成是**各种不同波长、不同振幅**的简谐波的**叠加**。各简谐波之间**位相会有差异**，因而出现**振幅相抵消或叠加**的现象。

分析方法 数学上任一函数都可以用**傅立叶级数**展开来表达。我们将某物理量的波在纬圈上展开成傅立叶级数： $S(x, t) = \sum_m S_m$ (m 纬向波数目 = 1, 2, 3 ...) 其中 $S_m = B_m \cos k_m(x - c_m t) + D_m \sin k_m(x - c_m t) = A_m \cos[k_m(x - c_m t) + \alpha_m]$ 表示第 m 个谐波。理论上已知 $S(x, t)$ ，可以得到各 B_m, D_m, A_m 。实际扰动虽然是许多简谐波组成，但往往**只有几个谐波分量是主要的**，其频率、振幅虽然不同，但动力学性质往往一样。因此如果想得到定性的结果，分析一个典型的**谐波分量**就足够了。

$$S(x, t) = \sum_i S_i \approx S_m$$

实际案例

例如右图，天气图上存在四个大脊大槽。我们只要研究纬向四个波其中一个的性质，就能得到整体的结果。



形式解 如果考虑**线性波动的传播问题**，可以近似把波动考虑为**简谐波形式解**。

线性波动

线性波动指发生在线性系统中的波动。线性系统指对它的输入和它产生的输出之间，满足**比例关系**和**可加性**。比如一根绷紧的琴弦，输出与输入成正比；且两个人同时在不同位置拨动这根弦，那么弦最终的振动形态就等于两个形态之和。大气中，当波动幅度很小，对背景场的扰动很微弱时，我们常常可以把它近似为线性波动来处理。

线性算子指满足上述比例性和可加性的算子，满足性质： $L(af + bg) = aL(f) + bL(g)$ 。

如果是线性波动，**波动方程为 $LS(x, t) = 0$** ， L 为线性算子，则有：

$$L \sum_m S_m = 0 \Rightarrow \sum_m LS_m = 0 \Rightarrow LS_m = 0$$

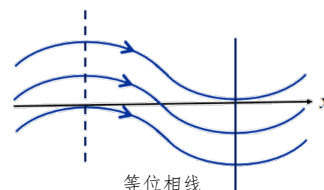
总和为零，且每个 LS_m 是独立的，那么自然每一项 LS_m 都等于零。取这种波动形式解为**简谐波解**：

- ① **某个简谐波最具有代表性**
- ② **每个简谐波都满足原方程，都具有相同性质解。**

复数形式传播问题 对于 $S = A \cos(kx - \omega t)$ ，有 $S = \text{Re}[Ae^{i(kx - \omega t)}]$ 。其中 $e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$ 求导方便讨论**线性波动**的传播问题：振幅 A 为常量，不随时空变化，没有办法讨论波的强度变化，同样无法讨论频率、波数的时空变化。对于非线性波动：波-波相互作用的讨论需要使用别的方法。

6.1.4 二维与三维平面波

一维波动 相位只随 x 变化，波动在 x 方向上传播。例如渠道波
 $S(x, t) = Ae^{i\theta} = Ae^{i(kx - \omega t)}$ $\theta = kx - \omega t = k(x - ct)$
等位相面垂直于 x 轴，只在 x 方向移动。



注意

一维波动 \neq 一维运动，一维运动： $u \neq 0, v = w = 0, \frac{\partial}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial z} = 0$ ，一维波动： $\frac{\partial}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial z} = 0$ ， v, w 可以不等于 0。就是说， v, w 在 y, z 方向上不存在梯度，始终共同运动，流体均匀。

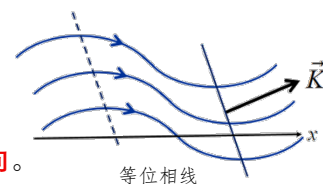
二维波动 在 x 和 y 方向均有传播，我们把函数加上 ly 扩展到二维。例如水面波

$$S(x, y, t) = Ae^{i\theta} \quad \theta = kx + ly - \omega t \quad k = \frac{2\pi}{L_x} \text{ 和 } l = \frac{2\pi}{L_y} \text{ 分别为 } x \text{ 方向和 } y \text{ 方向的波数}$$

则两个方向的相速度为: $c_{px} = \frac{\omega}{k}, c_{py} = \frac{\omega}{l}$ 。

大气长波的斜槽结构可用二维波动表达, 等位相面是倾斜的。例如 PNA 波列

定义波矢: $\vec{K} = k\vec{i} + l\vec{j} = \nabla\theta$ \vec{K} 垂直于等位相面, 表示等位相面传播的方向。



整体相速度 波动整体相速度 $\vec{C} = \frac{\omega}{K} \frac{\vec{K}}{|\vec{K}|} = \frac{\omega}{K^2} \vec{K} = \frac{\omega}{k^2 + l^2} (k\vec{i} + l\vec{j})$ 其中 $K^2 = k^2 + l^2$

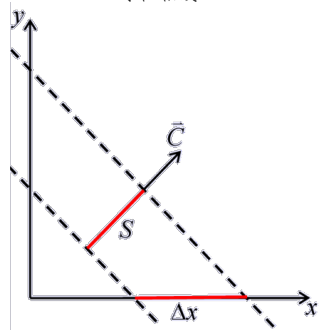
而各自方向 $c_{px} = \frac{\omega}{k}, c_{py} = \frac{\omega}{l}$, 明显 $\vec{C} \neq c_{px}\vec{i} + c_{py}\vec{j}$ 不满足矢量合成法则

相速在三个坐标方向的分量不等于三个方向的相速。

三维波动

$S(x, y, z, t) = Ae^{i\theta} = Ae^{i(kx+ly+nz-\omega t)}$ 把函数加上 nz 扩展到三维。

$\vec{K} = k\vec{i} + l\vec{j} + n\vec{k} = \nabla\theta$ $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ 例如声波、电磁球面波



相速度与方向上的相速

沿着各坐标轴波传播速度 (相速), 与波速在各坐标轴上的分量是两个不同的物理含义。

$C = \frac{S}{\Delta t}, c_{px} = \frac{\Delta x}{\Delta t}$, 由几何关系可得: $S < \Delta x$, 所以 $C < c_{px}$ 。同理, 各个方向上 $c_{py}, c_{pz} \geq C$, 由此

$\vec{C} \neq c_{px}\vec{i} + c_{py}\vec{j} + c_{pz}\vec{k}$ 。

6.2 波群与群速度

波群

振幅表示了波动强度 (能量 $E \propto A^2$)。如果 $S \approx S_{m0} \Rightarrow$ 单个简谐波, 振幅 A 是常量。

如果 $S = \sum_m S_m \Rightarrow$ 多个简谐波叠加可以表达实际的波动 \Rightarrow 那么振幅是时空的函数。考虑线性波动传播时, 使用单个简谐波解; 考虑波动强度变化时, 应该用多个简谐波叠加, 称波群或波列。

两个简谐波 考察两个振幅相同, 频率与波数相近的简谐波迭加的结果: $S = 2A \cos\left(\frac{\Delta k}{2}x - \frac{\Delta\omega}{2}t\right) e^{i(kx-\omega t)}$

由上式可见, 波群中包含两个波动的乘积: 我们认为 $e^{i(kx-\omega t)}$ 代表原来两个波的性质, 是高频载波,

$\cos\left(\frac{\Delta k}{2}x - \frac{\Delta\omega}{2}t\right)$ 代表波包 (其波长很长, 变化缓慢), 是低频包络。

令波包为: $A^*(x, t) = 2A \cos\left(\frac{\Delta k}{2}x - \frac{\Delta\omega}{2}t\right)$ 则上式可简化为: $S = A^*(x, t) e^{i(kx-\omega t)}$

表示波数为 k , 圆频率为 ω , 振幅为 $A^*(x, t)$ 的波动。

具体推导

给定简谐波: $S_1 = Ae^{i(k_1x-\omega_1t)}, S_2 = Ae^{i(k_2x-\omega_2t)}$, 给定条件:

① $|k_2 - k_1| \ll |k_1| \& |k_2| \Rightarrow$ 波数相近 ② $|\omega_2 - \omega_1| \ll |\omega_1| \& |\omega_2| \Rightarrow$ 频率相近。则有:

$$S = S_1 + S_2 = Ae^{i(k_1x-\omega_1t)} + Ae^{i(k_2x-\omega_2t)} = Ae^{i\left(\frac{k_1+k_2}{2}x - \frac{\omega_1+\omega_2}{2}t\right)} \cdot \left[e^{i\left(\frac{k_1-k_2}{2}x - \frac{\omega_1-\omega_2}{2}t\right)} + e^{i\left(\frac{k_2-k_1}{2}x - \frac{\omega_2-\omega_1}{2}t\right)} \right]$$

因为 $e^{-i\alpha} + e^{i\alpha} = \cos\alpha - i\sin\alpha + \cos\alpha + i\sin\alpha = 2\cos\alpha$, 令 $k = \frac{k_1+k_2}{2}, \omega = \frac{\omega_1+\omega_2}{2}; \Delta k = k_2 - k_1, \Delta\omega =$

$\omega_2 - \omega_1$, 则有 $S = 2A \cos\left(\frac{\Delta k}{2}x - \frac{\Delta\omega}{2}t\right) e^{i(kx-\omega t)}$ 。

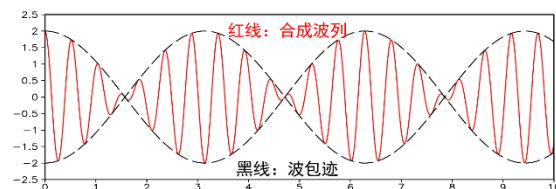
高频载波 其中 $e^{i(kx-\omega t)}$ 称为高频载波 (合成波列)。

载波的波数 k 和圆频率 ω 都分别接近各个单波的波数和圆频率。即: $k = \frac{k_1+k_2}{2} \cong k_1 \cong k_2$,

$\omega = \frac{\omega_1+\omega_2}{2} \cong \omega_1 \cong \omega_2$ 载波的波速也接近于各个单波的波速, 即: $c = \frac{\omega}{k} \approx \frac{\omega_1}{k_1} \approx \frac{\omega_2}{k_2}$

低频包络

其中 $A^*(x, t) = 2A \cos\left(\frac{\Delta k}{2}x - \frac{\Delta\omega}{2}t\right)$ 称为**低频包络**，它是载波的包络线，是**载波最大振幅点的连线**，又称**波包迹**。波包迹随时空是周期变化的，且传播的。



慢变波包

由于 $\Delta k \ll k, \Delta\omega \ll \omega$ ，因而波包迹（振幅）的波长和周期**远大于**单波的波长和周期，即波包迹（振幅）相对于载波随时空变化是相当缓慢的。所以经常称之为**慢变波包**。

注意

振幅 A 没有负的，出现负振幅代表着改变 π 个位相： $-A = Ae^{i\pi}$ 。

群速

波包迹的传播速度： $C_g = \frac{\Delta\omega/2}{\Delta k/2} = \frac{\Delta\omega}{\Delta k} \Rightarrow \frac{d\omega}{dk}$ **波的振幅（能量）的传播速度**称为**群速**： $c_g = \frac{d\omega}{dk} = c + k \frac{dc}{dk}$

综合分析，波群有两种速度：**相速度与群速度**

① **相速度**是**位相的传播速度**（如槽脊的移速），载波的移动速度。

② **群速度**是**振幅/能量的移动速度**，波包迹的移动速度。

一维波动

若频散关系式 $\omega = \omega(k)$ 已知 则相速度为 $c = \frac{\omega}{k}$ 群速度为 $c_g = \frac{d\omega}{dk}$

三维波动

若频散关系 $\omega = \omega(k, l, n) = \omega(\vec{K})$ 已知 则相速度为 $\vec{C} = \frac{\omega}{K^2} \vec{K}$ 群速度为 $\vec{C}_g = \frac{\partial\omega}{\partial k} \vec{i} + \frac{\partial\omega}{\partial l} \vec{j} + \frac{\partial\omega}{\partial n} \vec{k}$

频散现象

若相速度大于群速度，则**波能量相对于合成波列有传输现象**，称为**频散现象**（如下图）。

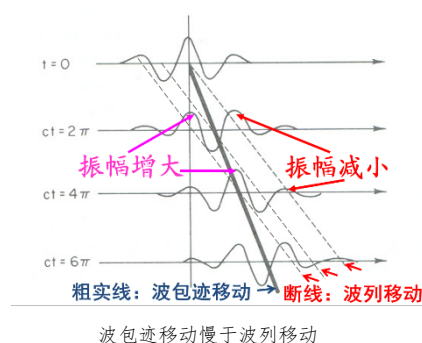
其原因在于各谐波分量相速 c 不同（ c 与 k 有关）。

相速度和群速度是否会不同？什么情况下相同？什么情况下不同？

有关系式： $\omega = kc \Rightarrow c_g = \frac{d\omega}{dk} = c + k \frac{dc}{dk}$ 讨论了相速度与群速度的关系。

① 若 c 与 k 无关 $\frac{dc}{dk} = 0, c_g = c$ 该波动的波速与波长无关，波动的能量随波动的传播而传播 \Rightarrow 非频散波，非频散波的波形不发生变化。

② 若 c 与 k 有关 $\frac{dc}{dk} \neq 0, c_g \neq c$ 该波动的波速与波长有关，波动的能量不随波动的传播而传播 \Rightarrow 频散波，频散波的波形会发生变化（右图）。

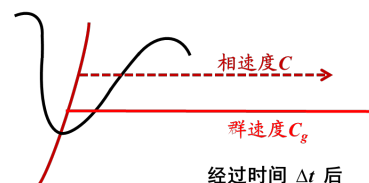


波包迹移动慢于波列移动

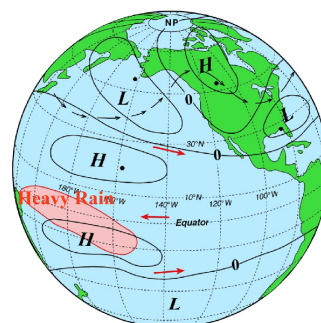
上游效应

\rightarrow 叶笃正，1949，能量频散理论

波动在传播过程中，会通过能量频散作用，上游波动的能量**先于**波动本身到达下游（即群速度大于相速度的情况），在下游激发新的波动或加强下游原有波动，称为上游效应。



Pacific-North American (PNA) Pattern



气候遥相关现象

① 直接环流的遥相关，如沃克环流。和群速度没有关系。

② 定常波列遥相关：PNA 遥相关，能量源在西太平洋赤道区域，往北形成正-负波列，**相速为零，群速不为零**，导致能量频散传输，形成波列。

这个形势维持时间较长，是气候问题，故这是一个驻波，或称“定常波”。

6.3 微扰动线性化方法

小节引入

本节是本章最重要的方法，后续的所有波动都采用该方法讨论。

总体方法论 **物理模型建立** (波动的机制) → **数学模型** (原始方程在物理约束基础上的简化) → 利用 **微扰法** 对数学模型 **线性化** → 求解模型 (标准波形法) 得到 **频散关系式** → 求解 **波速** 和 **群速度** → 根据解分析 **波动性质**

求解波动 求解波动从基本方程组入手，例如运动方程 $\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + f v$ 中存在未知量的二次及二次以上乘积项，即 **非线性项**。它使得求解困难，我们希望做 **线性化处理** 或者 **求数值解**。大气中存在非线性现象，如：多平衡态、突变现象，但讨论波动时可以线性化。

求解方法 非线性方程 → **作适当假设或近似** (物理模型) + **微扰法** → **线性化** + **标准波形法** → 近似解

基本思想 ① 任一气象要素，由 **已知基本量** 叠加上 **未知扰动量** 组成，即 $s = \bar{s} + s'$ ，且 $|s'| \ll |\bar{s}|$ ，是 **微扰动**。例如基本气流的取法：依据研究的问题决定。可以取静止基流 $\bar{u} = \bar{v} = \bar{w} = 0$ 或者沿纬圈的平均速度场 $\bar{u} = \text{const}, \bar{v} = \bar{w} = 0$ ，又或者考虑大气的斜压性 $\bar{u} = \bar{u}(y, z), \bar{v} = \bar{w} = 0$ 。

② **基本量** 满足 **原方程和边界条件**。

③ **扰动量及其改变量** 都是小量，其 **二次及二次以上乘积项** (非线性项) 可作为高阶小量 **忽略**，从而得到线性方程。扰动量充分小：热力学变量：指扰动量远小于基本场变量；运动学变量：是扰动量本身充分小，因为静止大气可作为基本态。

基本步骤 ① 将描写大气运动和状态的物理量分解为 **基本量** 与 **扰动量**，将变量分解带入方程及边界条件

② 将 **所得方程** 减去基本量所满足的方程

③ 略去上述方程中 **扰动量的高阶项**

运动方程
$$\frac{\partial u'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} = -\frac{\partial \phi'}{\partial x} + f v' \quad \frac{\partial v'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial v'}{\partial x} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial y} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}} f \bar{u} - f u'$$

x方向运动方程的线性化

① $\bar{u} = \text{const}, \bar{v} = \bar{\omega} = 0$ 。变量分解 $u = \bar{u} + u', v = v', \omega = \omega', \phi = \bar{\phi} + \phi'$ 。代入方程：

$$\frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial t} + (\bar{u} + u') \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial x} + (v') \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial y} + (\omega') \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial p} = -\frac{\partial(\bar{\phi} + \phi')}{\partial x} + f v'$$

② 写出基本量的方程： $\frac{\partial \bar{u}}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial \bar{u}}{\partial x} = -\frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x} \Rightarrow \frac{\partial \bar{u}}{\partial t} = 0$ 。两式相减 (注意到 \bar{u} 不随空间变化)：

$$\frac{\partial u'}{\partial t} + u' \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial x} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} + v' \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial y} + \omega' \frac{\partial(\bar{u} + u')}{\partial p} = -\frac{\partial \phi'}{\partial x} + f v'$$

③ 略去上述方程中 **扰动量的高阶项**，得到线性化后的方程： $\frac{\partial u'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} = -\frac{\partial \phi'}{\partial x} + f v'$

y方向运动方程的线性化

① 变量分解： $u = \bar{u} + u', v = v', w = w', p = \bar{p}(y, z) + p', \rho = \bar{\rho}(y, z) + \rho'$ 。代入方程： $\frac{\partial v'}{\partial t} + (\bar{u} + u') \frac{\partial v'}{\partial x} + v' \frac{\partial v'}{\partial y} + w' \frac{\partial v'}{\partial z} = -\frac{1}{(\bar{\rho} + \rho')} \frac{\partial(\bar{p} + p')}{\partial y} - f(\bar{u} + u')$ ，需要将气压梯度力项拆分： $\frac{1}{\bar{\rho} + \rho'} = \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{1}{1 + \frac{\rho'}{\bar{\rho}}} \sim \frac{1}{\bar{\rho}} \left(1 - \frac{\rho'}{\bar{\rho}}\right)$ ，故得到：

$$\frac{\partial v'}{\partial t} + (\bar{u} + u') \frac{\partial v'}{\partial x} + v' \frac{\partial v'}{\partial y} + w' \frac{\partial v'}{\partial z} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial \bar{p}}{\partial y} + \frac{\rho'}{\bar{\rho}^2} \frac{\partial \bar{p}}{\partial y} - \frac{1}{\bar{\rho}} \left(1 - \frac{\rho'}{\bar{\rho}}\right) \frac{\partial p'}{\partial y} - f \bar{u} - f u'$$

② 写出基本量的方程： $0 = -\frac{1}{\bar{\rho}(y, z)} \frac{\partial \bar{p}(y, z)}{\partial y} - f \bar{u}$ 。两式相减 (注意到其中 $\frac{\rho'}{\bar{\rho}^2} \frac{\partial \bar{p}}{\partial y} = \frac{\rho'}{\bar{\rho}} f \bar{u}$)：

$$\frac{\partial v'}{\partial t} + (\bar{u} + u') \frac{\partial v'}{\partial x} + v' \frac{\partial v'}{\partial y} + w' \frac{\partial v'}{\partial z} = -\frac{\rho'}{\bar{\rho}} f \bar{u} - \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial y} + \frac{\rho'}{\bar{\rho}^2} \frac{\partial p'}{\partial y} - f u'$$

③ 略去上述方程中 **扰动量的高阶项**，得到线性化后的方程： $\frac{\partial v'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial v'}{\partial x} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial y} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}} f \bar{u} - f u'$ 。

适用范围

小扰动法只适用与**小振幅波**的讨论 $|q'| \ll |\bar{q}|$ ，对于**有限振幅波**此法失效
只适用于天气系统发展的**初始阶段**，在发展旺盛期和后期锢囚阶段都不能使用（槽脊波动很大）

① 小振幅扰动可以略去 $\vec{v}' \cdot \nabla \vec{v}'$ ，这表示 $\left\{ \begin{array}{l} \text{数学上：扰动量二次乘积项，数值很小} \\ \text{物理上：非线性作用不重要} \end{array} \right.$ 以小振幅扰动为主时，可近似为线性现象。

② 对于有限振幅的扰动，这时不满足 $|A'| \ll |\bar{A}|$ 扰动量的二次以上乘积项不能作为高阶小量忽略。此时非线性项重要。**有限(大)振幅扰动**为非线性现象。例如：阻塞形势是大振幅扰动，非线性过程，用线性过程就不能解释阻塞高压形成的机制和特征。

标准波形法 *normal modes method*，假设变量具有**波形式解**： $\phi = Ae^{i(kx+ly-\omega t)}$ 这里实际上取实部，暂时忽略

对时间 t 求偏导： $\frac{\partial \phi}{\partial t} = -i\omega\phi$, $\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = (-i\omega)^2 \phi \dots \dots \frac{\partial^n \phi}{\partial t^n} = (-i\omega)^n \phi$

对空间 x 求偏导： $\frac{\partial \phi}{\partial x} = ik\phi$, $\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = (ik)^2 \phi \dots \dots \frac{\partial^n \phi}{\partial x^n} = (ik)^n \phi$ 同理对 y 求偏导： $\frac{\partial \phi}{\partial y} = il\phi, \dots$

得到如下**符号关系式**： $\frac{\partial}{\partial t} \leftrightarrow -i\omega$ $\frac{\partial^2}{\partial t^2} \leftrightarrow (-i\omega)^2 \dots \dots \frac{\partial^n}{\partial t^n} \leftrightarrow (-i\omega)^n$ 微分项转变为代数项

$\frac{\partial}{\partial x} \leftrightarrow ik$ $\frac{\partial^2}{\partial x^2} \leftrightarrow (ik)^2 \dots \dots \frac{\partial^n}{\partial x^n} \leftrightarrow (ik)^n$ $\frac{\partial}{\partial y} \leftrightarrow il, \dots \dots$

示例

$$\text{地转风: } \begin{cases} \bar{\rho} \frac{\partial u'}{\partial t} = -\frac{\partial p'}{\partial x} + \bar{\rho} f v' \\ \bar{\rho} \frac{\partial v'}{\partial t} = -\frac{\partial p'}{\partial y} - \bar{\rho} f u' \end{cases} \text{ 设 } \begin{pmatrix} u' \\ v' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} U \\ V \end{pmatrix} e^{i(kx+ly-\omega t)} \Rightarrow \begin{cases} -i\omega \bar{\rho} U - \bar{\rho} f V + ikP = 0 \\ -i\omega \bar{\rho} V + \bar{\rho} f U + ilP = 0 \end{cases}$$

则微分方程组化为代数方程组。

频散关系式与案例分析

对于波动方程 $\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} - a^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = 0$ 设波动解： $\phi = Ae^{i(kx-\omega t)}$ ，代入方程中： $(-i\omega)^2 - a^2(ik)^2 = 0 \Rightarrow \omega = \pm ak$ 。

表示频率和波数之间关系的式子：**频散关系式** $\omega = \Omega(k)$ 。由频散关系式容易求出相速、群速：

$$c = \frac{\omega}{k} = \pm a, c_g = \frac{\partial \omega}{\partial k} = \pm a。$$

可见这是个非频散波。然而，对于 $\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} - a^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + b^2 \phi = 0$ ，求解后发现： $\omega = \pm \sqrt{a^2 k^2 + b^2}$ ，有 $c = \frac{\omega}{k} = \pm \sqrt{a^2 + \frac{b^2}{k^2}}$ ，

不难发现，如果原始方程中多了 $b^2 \phi$ 这一项可能的耗散项，非频散波就变为了频散波。

6.4 声波和兰姆波

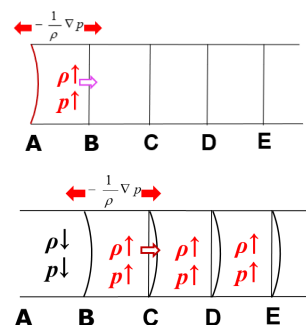
6.4.1 声波

6.4.1.1 基础概念

声波起源 *Sound wave*，大气是**可压缩**流体，局地空气被压缩或膨胀时，周围空气会依次被压缩或膨胀，声音就是由于这种**绝热膨胀或压缩**形成的

模型假设 *绝热过程*，压缩膨胀过程**很快**，忽略与外界热交换。

物理分析 ① AB 间空气块受压缩，产生**水平辐合**→根据连续方程：密度增大→根据状态方程：气压增大→产生向左/向右的**压力梯度力**→ AB 区空气块向右加速运动， B 处有加速度：水平运动→使得 AB 区**水平辐散**，密度/气压减小；同时， BC 区空气受到**压缩**，密度/气压增大→在 BC 区域产生了向左和向右的压力梯度力→使得 BC 区域的右侧又产生了新的**压缩区**。可见， A 位置空气的运动引起其他空气质点也运动起来。【传播机制】



② BC区域产生**向左**的压力梯度力，对向右运动的AB区空气块施加了**回复力**→B处空气向右运动速度减小，最终使其向左运动→AB区空气**再次受到压缩**，空气辐合，气压增大，产生水平气压梯度力.....这样循环往复，管子中出现了**压缩-膨胀-压缩**的**声波**。【振荡机制】

内在条件
传播机制
性质

大气可压缩性是声波产生的内在条件。

辐合辐散交替变化是声波的传播机制。

① 声波的振动，与传播方向一致，属于**典型纵波**。 ② 声波是多向传播的（球面波）。

③ 与天气系统（振荡周期为几天，传播速度为 10m/s~与风速相当）相比，声波是**高频波、快波**，如果不滤去，会引起不稳定。

6.4.1.2 声波的物理模型

中心思想

① 物理模型首先要**突出研究对象的产生机制**：声波产生的机制、过程、物理条件要保留和突出。

② **去掉次要的波动**，即**滤波**：给出的条件要能去掉其它波动，保留声波。

③ **尽量使问题简化**，声波可以是三维传播的，但为简单起见，可简化为一维问题，机制没发生变化。

物理假设

① 大气是**可压缩的**。

② 大气运动**仅仅局限在x轴上**, $v \equiv 0, w \equiv 0$ 。由于声波是纵波，则声波只在x向传播，简化问题的同时可**滤掉横波**（如重力波、大气长波等）。

③ **不计科氏力** $f = 0$ ：科氏力不是引起声波的主要作用，滤去由科氏力产生波：惯性波、大气长波等。

④ 膨胀和压缩是**绝热过程**。

6.4.1.3 声波的数学模型

原始方程组

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} & \text{运动方程} \\ \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \frac{\partial \rho}{\partial x} + \rho \frac{\partial u}{\partial x} = 0 & \text{连续方程} \\ \frac{d \ln \theta}{dt} = 0 \quad \left(\theta = \frac{p}{p_0} \left(\frac{p_0}{p} \right)^{\frac{R}{c_p}} \right) & \text{绝热方程} \end{cases}$$

三个方程、三个未知量，是一个闭合方程组

绝热方程

$\frac{dp}{dt} - \frac{\kappa p}{\rho} \frac{d\rho}{dt} = 0$ ，其中 $\kappa = \frac{c_p}{c_v} \approx 1.4$ 。将方程改为明确含有 p, ρ 的方程

绝热方程的推导

改写热力学能量方程： $\frac{d \ln \theta}{dt} = 0$ 。由于膨胀和压缩是绝热过程： $\theta = \frac{p}{p_0} \left(\frac{p_0}{p} \right)^{\frac{R}{c_p}} = p^{1-\frac{R}{c_p}} \cdot \frac{1}{R\rho} \cdot p_0^{\frac{R}{c_p}}$

$$\frac{d \ln \theta}{dt} = \left(1 - \frac{R}{c_p} \right) \frac{d \ln p}{dt} - \frac{d \ln \rho}{dt} \Rightarrow \frac{1}{\theta} \frac{d\theta}{dt} = \left(1 - \frac{R}{c_p} \right) \frac{1}{p} \frac{dp}{dt} - \frac{1}{\rho} \frac{d\rho}{dt} \Rightarrow 0 = \frac{c_p}{c_p} \frac{1}{p} \frac{dp}{dt} - \frac{1}{\rho} \frac{d\rho}{dt}, \text{ 令 } \kappa = \frac{c_p}{c_v} \approx 1.4, \text{ 则得上式。}$$

数学模型

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} \\ \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \frac{\partial \rho}{\partial x} + \rho \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \\ \frac{dp}{dt} - \frac{\kappa p}{\rho} \frac{d\rho}{dt} = 0 \end{cases}$$

下面两式联立消去 $\frac{d\rho}{dt}$ 得：
$$\begin{cases} \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial x} + \kappa p \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} = 0 \end{cases}$$

具体过程

$$\frac{dp}{dt} = \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial x} \quad (\text{不考虑 } y, z \text{ 方向}), \quad \frac{d\rho}{dt} = \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \frac{\partial \rho}{\partial x}, \quad \text{故将②代入③, 可得 } \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial x} - \frac{\kappa p}{\rho} \left(-\rho \frac{\partial u}{\partial x} \right) = 0.$$

① 连续方程： $\frac{d\rho}{dt} + \rho \nabla \cdot \vec{V} = 0$ ② 大气的可压缩性 $\frac{d\rho}{dt} \neq 0$

③ 水平辐合辐散 $\frac{\partial u}{\partial x} \neq 0$

④ 绝热方程将 p 与 ρ 的变化联系起来，气压梯度力驱动大气运动。

线性化

$$\begin{aligned} P &= \bar{P} + P' & \bar{P} &= \text{Const} \\ \text{① 设: } u &= \bar{u} + u' & \bar{u} &= \text{Const} \\ \rho &= \bar{\rho} + \rho' & \bar{\rho} &= \text{Const} \end{aligned} \quad \text{表示某纬度某高度}$$

② 注意: $\frac{1}{\rho} \approx \frac{1}{\bar{\rho}} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}^2}$

$$\begin{cases} \frac{\partial P'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial P'}{\partial x} + u' \frac{\partial P'}{\partial x} + \kappa \bar{P} \frac{\partial u'}{\partial x} + \kappa P' \frac{\partial u'}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial u'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} + u' \frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial P'}{\partial x} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}^2} \frac{\partial P'}{\partial x} = 0 \end{cases}$$

③ 略去扰动量的二次乘积项即非线性项: $\begin{cases} \frac{\partial P'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial P'}{\partial x} + \kappa \bar{P} \frac{\partial u'}{\partial x} = 0 & ① \\ \frac{\partial u'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial P'}{\partial x} = 0 & ② \end{cases}$

求波动解 可以使用消元法或行列式方法。

消元法

消去 u' , 即 $\left(\frac{\partial}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial}{\partial x}\right) ① - \kappa \bar{P} \frac{\partial}{\partial x} ②$: $\Rightarrow \left(\frac{\partial}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial}{\partial x}\right)^2 P' - \frac{\kappa \bar{P}}{\bar{\rho}} \frac{\partial^2 P'}{\partial x^2} = 0$ 双曲型的波动方程, 令形式解为 $P' = A e^{ik(x-ct)}$, 有 $\frac{\partial P'}{\partial t} = A e^{ik(x-ct)} \cdot (-ikc) = -ikc P' \Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \sim -ikc$, $\frac{\partial P'}{\partial x} = A e^{ik(x-ct)} \cdot (ik) = ik P' \Rightarrow \frac{\partial}{\partial x} \sim ik$

$\Rightarrow (-ikc + \bar{u} ik)^2 P' - \frac{\kappa \bar{P}}{\bar{\rho}} (ik)^2 P' = 0 \Rightarrow \left[(c - \bar{u})^2 - \frac{\kappa \bar{P}}{\bar{\rho}}\right] P' = 0$ P' 具有零解, P' 存在非零解即波动存在的条件为:

$(c - \bar{u})^2 - \frac{\kappa \bar{P}}{\bar{\rho}} = 0 \Rightarrow c = \bar{u} \pm \sqrt{\frac{\kappa \bar{P}}{\bar{\rho}}}$ 状态方程 $\Rightarrow c = \bar{u} \pm \sqrt{\kappa R \bar{T}}$ 令 $c_s = \sqrt{\kappa R \bar{T}}$ (绝热声速), 则: $c = \bar{u} \pm c_s$

表明大气声波的相速决定于基本气流和大气的热性质和热状态。

行列式方法

形式解: $P' = A e^{ik(x-ct)}, u' = B e^{ik(x-ct)}$, 又有 $\frac{\partial}{\partial t} \sim -ikc, \frac{\partial}{\partial x} \sim ik$, 可得 $\begin{cases} (-ikc + ik\bar{u})P' + (ik\kappa\bar{P})u' = 0 & ③ \\ \left(i\frac{\kappa}{\bar{\rho}}\right)P' + (-ikc + ik\bar{u})u' = 0 & ④ \end{cases}$

如果有非平凡解, 则行列式为零: $\begin{vmatrix} -c + \bar{u} & \kappa\bar{P} \\ 1/\bar{\rho} & -c + \bar{u} \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow (-c + \bar{u})^2 = \frac{\kappa\bar{P}}{\bar{\rho}} \Rightarrow c = \bar{u} \pm \sqrt{\frac{\kappa\bar{P}}{\bar{\rho}}} = \bar{u} \pm \sqrt{\kappa R \bar{T}}$

(若行列式为零, 则矩阵为奇异 *singular* 且不可逆的, 则不能通过求逆的方法来解方程, 此时矩阵的行向量线性相关, 则两个方程实际上只提供了一个约束条件, 一个约束条件无法确定两个未知数, 因此方程将有无穷多解, 这些解构成一个解空间, 即存在非平凡解)

6.4.1.4 声波的性质与滤波条件

声速方程 $c = \bar{u} \pm \sqrt{\kappa R \bar{T}} = \bar{u} \pm c_s$ $c_g = c$

- 讨论**
- ① 声波是线性叠加在基本气流上的一维波动, 是**双向传播**的。
 - ② 波速 c 与 k 无关, 是**非频散波**。
 - ③ 声波的传播速度 c , 决定于基本气流和大气的**热性质** (物质常数 κ) 和**热状态** (平均温度), 这表明声波的传播速度取决于介质。
 - ④ 声波传播速度大小: $c \approx (10 \pm 330) \text{ms}^{-1}$ 基本气流和大气长波移速为 10ms^{-1} 左右, 声波为**快波**。
 - ⑤ 声波为**高频波**。除个别情况外, **声波对天气变化无影响**。

- 滤波条件**
- ① **大气不可压**。注意滤波的方法不是唯一的。
 - ② **水平无辐散**或准地转近似, 可以去掉水平向的声波。
 - ③ **静力平衡**, 气压取决于气柱重量而不是压缩程度, 可以去掉垂直向的声波。

6.4.2 兰姆波【略去?】

兰姆波 *Lamb wave*, 若**考虑地球的旋转作用**, 在静力平衡大气中存在一种只沿水平方向传播的特殊声波, 我们称其为**兰姆波**。

- 物理假设**
- ① 大气是可压缩的。
 - ② **静力平衡**, 且 $w \equiv 0$, 即大气运动为水平运动, 滤掉重力波。
 - ③ 考虑地球旋转, 但**地转参数 f 为常数**, 滤去了大气长波。
 - ④ 膨胀和压缩是**绝热过程**。

数学模型

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + f_0 v \\ \frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} - f_0 u \\ -\frac{\partial p}{\partial z} - \rho g = 0 \quad \text{静力平衡} \\ \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \frac{\partial \rho}{\partial x} + v \frac{\partial \rho}{\partial y} + \rho \left(\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} \right) = 0 \\ \frac{\partial \theta}{\partial t} + u \frac{\partial \theta}{\partial x} + v \frac{\partial \theta}{\partial y} = 0 \quad \text{绝热, 位温守恒} \end{cases}$$

线性化与求解过程

① 取静止大气作为基本大气状态。设 $u = u', v = v', \bar{u} = \bar{v} = 0$ $p = \bar{p} + p', \rho = \bar{\rho} + \rho', \theta = \bar{\theta} + \theta'$, 同时在某个高度上, $\bar{p} = \text{const}, \bar{\rho} = \text{const}, \bar{\theta} = \text{const}$ 。此外, 基本态满足原方程: $\begin{cases} 0 = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial \bar{p}}{\partial x}, 0 = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial \bar{p}}{\partial y}, -\frac{\partial \bar{p}}{\partial z} - \bar{\rho} g = 0 \\ \frac{\partial \bar{\rho}}{\partial t} = 0, \frac{\partial \bar{\theta}}{\partial t} = 0 \end{cases}$

② 代入方程, 注意 $\frac{1}{\rho} \approx \frac{1}{\bar{\rho}} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}^2}$, 得到: $\begin{cases} \frac{\partial u'}{\partial t} + u' \frac{\partial u'}{\partial x} + v' \frac{\partial u'}{\partial y} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial x} + f_0 v' \\ \frac{\partial v'}{\partial t} + u' \frac{\partial v'}{\partial x} + v' \frac{\partial v'}{\partial y} = -\frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial y} - f_0 u' \\ -\frac{\partial \bar{p}}{\partial z} - \bar{\rho} g - \frac{\partial p'}{\partial z} - \rho' g = 0 \\ \frac{\partial p'}{\partial t} + \rho' \left(\frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{\partial v'}{\partial y} \right) + u' \frac{\partial \rho'}{\partial x} + v' \frac{\partial \rho'}{\partial y} + \bar{\rho} \left(\frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{\partial v'}{\partial y} \right) = 0 \\ \frac{\partial \theta'}{\partial t} + u' \frac{\partial \theta'}{\partial x} + v' \frac{\partial \theta'}{\partial y} = 0 \end{cases}$

其中 静止大气基本态: $\bar{u} = \bar{v} = 0$ 基本量满足原方程: $\frac{\partial \bar{\rho}}{\partial t} = 0, \frac{\partial \bar{\theta}}{\partial t} = 0 - \frac{\partial \bar{p}}{\partial z} - \bar{\rho} g = 0$ 。

③ 略去高阶小量, 并考虑基本方程组, 可得到线性化方程组: $\frac{\partial u'}{\partial t} - f_0 v' + \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial x} = 0, \frac{\partial v'}{\partial t} + f_0 u' + \frac{1}{\bar{\rho}} \frac{\partial p'}{\partial y} = 0, \frac{\partial p'}{\partial z} = -\rho' g, \frac{\partial \theta'}{\partial t} = 0, \frac{\partial \rho'}{\partial t} + \bar{\rho} \left(\frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{\partial v'}{\partial y} \right) = 0$ 此外 $\frac{\theta'}{\bar{\theta}} = \frac{1}{\kappa} \frac{p'}{\bar{p}} - \frac{\rho'}{\bar{\rho}}$, 若初始无位温扰动, 则 $\theta' \equiv 0$, 所以 $\rho' = \frac{\bar{\rho}}{\kappa} \frac{p'}{\bar{p}} = \frac{p'}{\kappa R T} = \frac{p'}{c_s^2}$, $\rho' = \frac{\bar{\rho}}{\kappa} \frac{p'}{\bar{p}} = \frac{p'}{\kappa R T} = \frac{p'}{c_s^2}$ 。令 $\pi' = \frac{p'}{\bar{\rho}}$, 有: $\frac{\partial u'}{\partial t} - f_0 v' + \frac{\partial \pi'}{\partial x} = 0, \frac{\partial v'}{\partial t} + f_0 u' + \frac{\partial \pi'}{\partial y} = 0, \frac{\partial \pi'}{\partial t} + c_s^2 \left(\frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{\partial v'}{\partial y} \right) = 0$ 。

④ 消元: $\frac{\partial(1)}{\partial t} - \frac{\partial(3)}{\partial x}$: 消去 π' $\frac{\partial^2 u'}{\partial t^2} - f_0 \frac{\partial v'}{\partial t} - c_s^2 \left(\frac{\partial^2 u'}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v'}{\partial x \partial y} \right) = 0$ $\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right) u' - \left(f_0 \frac{\partial}{\partial t} + c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \right) v' = 0$

$\frac{\partial(2)}{\partial t} - \frac{\partial(3)}{\partial y}$: 消去 π' $\frac{\partial^2 v'}{\partial t^2} + f_0 \frac{\partial u'}{\partial t} - c_s^2 \left(\frac{\partial^2 u'}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 v'}{\partial y^2} \right) = 0$ $\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) v' + \left(f_0 \frac{\partial}{\partial t} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} \right) u' = 0$

$\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) (4) + \left(f_0 \frac{\partial}{\partial t} + c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \right) (5)$ 消去 v' $\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right) u' + \left(f_0 \frac{\partial}{\partial t} + c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \right) \left(f_0 \frac{\partial}{\partial t} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} \right) u' = 0$ $L = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \left[\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) + f_0^2 \right]$ 假设扰动与 y 无关: $L = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \left[\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c_s^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} + f_0^2 \right]$

⑤ 设波动解: $u' = U e^{i(kx - \omega t)}$, 代入 (6) 式 $\omega^2(\omega^2 - c_s^2 k^2 - f_0^2) = 0$, 最终可解得 $\omega = \pm(c_s^2 k^2 + f_0^2)^{1/2}$ 。

波速

取 $\omega > 0$, $c = (c_s^2 + f_0^2/k^2)^{1/2} > c_s$ **快波** $c_g = c_s^2/(c_s^2 + f_0^2/k^2)^{1/2} < c_s$ **频散波**

垂直结构

$$\frac{\partial p'}{\partial z} = -\frac{g}{c_s^2} p' \quad p' = P(z) e^{i(kx - \omega t)} \quad \frac{dp}{dz} = -\frac{g}{c_s^2} P(z) \quad P(z) = P(0) e^{-gz/c_s^2}$$

$p' = P(0) e^{-gz/c_s^2} e^{i(kx - \omega t)}$ 若地面无气压扰动, 则 $p' = 0$, 此时无波动。

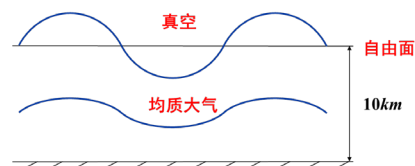
因此, 兰姆波属于外波, 扰动气压随高度按指数减小。但扰动速度随高度几乎不变。

6.5 重力外波和重力惯性外波

重力波 *gravity wave*, 是大气在重力作用下产生的一种波动, 它的产生和垂直运动联系在一起, 要求 w 不等于零。分为**重力内波**、**重力外波**。

重力外波 平静水面(上下两层密度差异巨大)受到扰动后形成的**水面波**是典型的重力外波。但是, 实际大气没有自由面(自由面是指密度不同流体的交界面), **对流层顶**可以认为一个界面。

假设 在讨论大气动力过程时(**正压情况**), 可视大气为具有一定厚度的**均质大气**, 具有了自由面。在大气边界面上的空气受到垂直扰动后, 偏离平衡位置, 在重力作用下可以产生类似于水面波的波动, 称为重力外波。



6.5.1 重力外波

6.5.1.1 物理机制

物理机制 **均质流体**的**自由表面**上产生的波动, 与**水面波**相同。我们以一维渠道波为例:

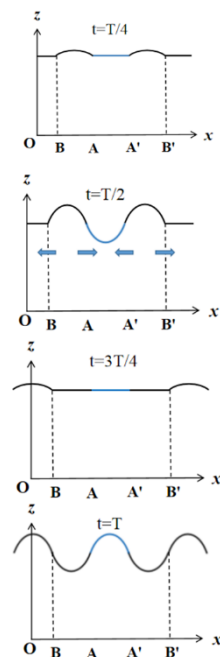
假设初始时刻, 给 AA' 向上的扰动: AA' 间的压强(水柱高度)大于 BA 间和 $A'B'$ 间的压强 $\rightarrow A$ 线向左, A' 线向右的**压力梯度力** $\rightarrow A$ 线向左运动, A' 线向右运动。这产生两种作用:

① AA' 间产生**辐散**, **自由面下降**, 压力减小, 压力梯度力减小, 但继续加速辐散 \rightarrow 直到**自由面水平**, 压力梯度力为零 \rightarrow 由于惯性继续辐散 \rightarrow 产生**向内的**压力梯度力 \rightarrow 辐散减弱至 0, 这时向内的压力梯度力最大 \rightarrow 产生**辐合**, **自由面上升** \rightarrow 产生振荡。因此从力的角度讲, **压力梯度力**是回复机制(由气柱重量差产生); 从运动角度讲, **水平的辐合辐散运动**是回复机制。【**振荡机制**】

② AA' 间辐散 $\rightarrow BA$ 间、 $A'B'$ 间辐合 \rightarrow 自由面上升 \rightarrow 扰动向左右两边传播
传播的机制: **水平辐合辐散** 【**传播机制**】

性质 ① **双向传播** ② 上下振荡、水平传播, 是**垂直向横波**

形成条件 ① **自由表面**的存在 ② **水平辐合辐散**是其产生、传播的重要机制。



6.5.1.2 大气中重力外波物理模型

假设条件 ① **均质不可压**, 且具有**自由表面**, 可以滤去重力内波(没有内部的密度层结)、声波
② **不计科氏力作用** $f = 0$, 可以滤去惯性波、大气长波
③ **波动是一维的, 运动限制在xz平面内** ($v = 0$), 简化问题、滤去水平向横波: 大气长波。

6.5.1.3 数学模型

原始方程
$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + w \frac{\partial u}{\partial z} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} \\ \lambda \left(\frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial x} + w \frac{\partial w}{\partial z} \right) = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial z} - g \\ \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0 \end{cases} \quad \text{边界条件: } z=0, w=0 \quad z=H, \frac{dp}{dt}=0 \quad \text{上部流体压力不变}$$

其中 λ 为示踪系数, $\lambda = 0$ 为静力平衡, $\lambda = 1$ 为非静力平衡。无扰动时, 流体深度为 H 。

线性化 假设基本气流为均匀西风, $\bar{u} = \text{const}$, $\bar{w} = 0$ 。

$u = \bar{u} + u', w = w', \rho = \bar{\rho} = \rho_0, \rho' = 0, p = \bar{p}(y, z) + p'$ 代入原式:

$$\Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial u'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial u'}{\partial x} + u' \frac{\partial \bar{u}}{\partial x} + w' \frac{\partial \bar{u}}{\partial z} = -\frac{1}{\rho_0} \frac{\partial p'}{\partial x} \\ \lambda \left(\frac{\partial w'}{\partial t} + \bar{u} \frac{\partial w'}{\partial x} + u' \frac{\partial \bar{w}}{\partial x} + w' \frac{\partial \bar{w}}{\partial z} \right) = -\frac{1}{\rho_0} \frac{\partial \bar{p}}{\partial z} - \frac{1}{\rho_0} \frac{\partial p'}{\partial z} - g \\ \frac{\partial u'}{\partial x} + \frac{\partial w'}{\partial z} = 0 \end{cases} \quad \text{基本量满足原方程: } -\frac{1}{\rho_0} \frac{\partial \bar{p}}{\partial z} - g = 0$$

并略去二次及以上乘积项, 得到线性化方程组。