

第一章 引论

- 流体和流体力学 (§ 1.1)
- 连续介质假设 (§ 1.2)
- 笛卡尔张量 (附录1)
- 应力张量 (§ 1.3)
- 热力学基础 (§ 1.4)

第二讲 连续介质假设·笛卡尔张量(1)

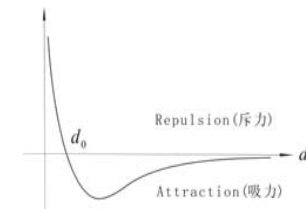
Lecture 2 The Continuum Hypothesis, Cartesian Tensors (1)

孙德军

§ 1.2 物质结构和连续介质假设

分子作用力与物质形态的微观背景

- 任何物质微观上并不连续!
- 分子作用力 (右图)
 - ◆ 简单分子: $d_0 \approx 0.3 \sim 0.4 \text{ nm}$
- 物质形态的微观背景
 - ◆ 气体: $d \gg d_0$, 弱吸引力, 易流动
 - ◆ 固体: $d \sim d_0$, 低于熔点, 不易流动
 - ◆ 液体: $d \sim d_0$, 但超过熔点, 空穴增多导致易流动



连续介质假设

- 为什么要引入连续介质假设？
 - ◆ 分子动力学 (molecular dynamics)
 - 研究宏观流动是不可能的
 - 也不必
 - ◆ 分子动理论 (kinetic theory of gas)
 - 加入了统计方法
 - 仍只能处理某些简单气体流动问题
 - 如稀薄气体流动、微尺度流动等

非连续介质的方法还不能处理大多数的宏观流动问题！

连续介质假设

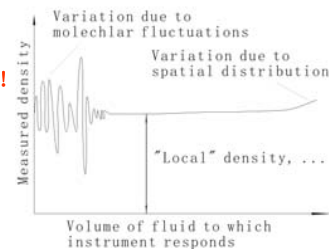
- 什么是连续介质假设？
 - ◆ 连续介质模型是一种力学模型，它假设：
 - 物质连续分布于所占有的空间；
 - 宏观物理量是空间和时间的连续函数（场函数）。
 - 便于数学分析
 - ◆ 只需考虑宏观特性，不计及微观分子结构
 - ◆ 热力学采用了连续介质假设
 - ◆ 连续介质力学：流体力学、固体力学

连续介质假设

- 如何正确规定连续体物理量的分布（场函数）？
 - ◆ 与sensitive volume、sensitive time有关，例

$$\bar{\rho} = \frac{\delta M}{\delta V}, \dots$$

- 流体微团的尺度要合适（如图）
- 取极限称为流体质点
 - 物理极限：
 - 宏观充分小，微观充分大！
 - 数学极限再统计平均



连续介质假设

- 连续介质假设适用的条件
 - ◆ 气体：Knudsen数 $Kn = l/L \ll 1$ 时连续介质假设成立
 - ◆ 存在这样的物理极限尺度 $l \ll$ 物理极限尺度 $\ll L$
 - ◆ 两种连续介质假设不成立的例子
 - 稀薄气体流动，例
 - 飞行器在高层稀薄大气层飞行
 - 微尺度流动，例
 - 激波内部结构
 - 微管道流动（MEMS中的流动）

附录1 笛卡尔(Cartesian)张量

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 9

主要内容

- ◆ 指标表示与求和约定
- ◆ Kronecker符号和置换符号
- ◆ 坐标系变换
- ◆ 张量的定义
- ◆ 张量代数
- ◆ 张量识别定理 (商法则)
- ◆ 张量导数
- ◆ 各向同性张量

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 10

指标表示与求和约定

- 两种表示
 - ◆ 实体表示 (Symbolic or Gibbs' notation) **a**
 - 坐标系无关 (Independent of coordinate system)
 - ◆ 指标表示 (Index notation)
 - 坐标系分量: $a_i, i=1,2,3$
 - ◆ 对于同一表达式中的各项, 其表达方式应该一致!
- 求和约定 (Einstein's summation convention)

$$\mathbf{a} = \sum_{i=1}^3 a_i \mathbf{e}_i$$

$$\mathbf{a} = a_i \mathbf{e}_i = a_j \mathbf{e}_j$$

哑标
dummy index

$$df = \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i = d\mathbf{x} \cdot \nabla f$$

$$C = A \times B \Leftrightarrow C_{ij} = A_{ik} B_{kj}$$

自由标
free index

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 11

Kronecker符号和置换符号

- Kronecker delta
 - ◆ 定义

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases} \quad i, j=1,2,3; \quad \{\delta_{ij}\} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 - ◆ 性质
 - $\delta_{ij} = \delta_{ji}$ (对称性)
 - $A_i \delta_{ij} = A_j$ (最重要) $\rightarrow \delta_j \delta_{kj} = \delta_{ik} = \delta_{ki} \quad \delta_{ii} = 3$
 - $\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j = \delta_{ij}$
 - $\rightarrow \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = (a_i \mathbf{e}_i) \cdot (b_j \mathbf{e}_j) = a_i b_j (\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j) = a_i b_j \delta_{ij} = a_i b_i$

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 12

Kronecker符号和置换符号

- Permutation symbol
 - 定义

$$\varepsilon_{ijk} = \begin{cases} 0 & \text{if any two indices are equal} \\ 1 & \text{if } ijk = 123, 231, \text{ or } 312 \\ -1 & \text{if } ijk = 321, 132, \text{ or } 213 \end{cases}$$
 - 性质
 - (1) 由定义: $\varepsilon_{ijk} = \varepsilon_{jki} = \varepsilon_{kij}, \varepsilon_{ijk} = -\varepsilon_{jik}, \dots, \varepsilon_{ijk}\delta_{ij} = 0$
 - (2) $\varepsilon \sim \delta$ 关系:

$$\varepsilon_{ijk}\varepsilon_{lmn} = \begin{vmatrix} \delta_{il} & \delta_{im} & \delta_{in} \\ \delta_{jl} & \delta_{jm} & \delta_{jn} \\ \delta_{kl} & \delta_{km} & \delta_{kn} \end{vmatrix} \rightarrow \begin{cases} \varepsilon_{ijk}\varepsilon_{imn} = \delta_{jm}\delta_{kn} - \delta_{jn}\delta_{km} \\ \varepsilon_{ijk}\varepsilon_{ijn} = \delta_{ji}\delta_{kn} - \delta_{jn}\delta_{ki} = 2\delta_{kn} \\ \varepsilon_{ijk}\varepsilon_{ijk} = 6 \end{cases}$$

(直接验证可证)

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 13

Kronecker符号和置换符号

- Permutation symbol
 - 性质 (续)
 - (3) 行列式 $|a_{ij}| = \varepsilon_{rst}a_{r1}a_{s2}a_{t3} = \varepsilon_{rst}a_{1r}a_{2s}a_{3t}$ →
 - $\mathbf{a} \bullet (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \varepsilon_{ijk}a_ib_jc_k$
 - $\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \mathbf{e}_1 & \mathbf{e}_2 & \mathbf{e}_3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \varepsilon_{ijk}a_jb_k\mathbf{e}_i \Leftrightarrow c_i = \varepsilon_{ijk}a_jb_k$
 - $\varepsilon_{ijk}A_jA_k = 0 \quad \mathbf{c} = \nabla \times \mathbf{a} \Leftrightarrow c_i = \varepsilon_{ijk} \frac{\partial a_k}{\partial x_j}$ →

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 14

坐标系变换

- 几点说明:
 - 指同一物理参考系内的坐标系变换。
 - 张量实体与坐标系无关
 - 不同坐标系的分量存在变换关系!
 - 笛卡尔张量即直角坐标系中的张量分量。
 - 仅考虑笛卡尔坐标系的旋转、反射
 - 平移时基矢不变, 不考虑

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 15

- Homework:
 - 1.9, 1.10
- 下讲内容:
 - 附录1: 笛卡尔张量 (续)

谢谢!

中国科学技术大学近代力学系 Lecture 2 16