

ГАМИЛЬТОНОВСКАЯ ДИНАМИКА ВИХРЕВЫХ ЛИНИЙ В СИСТЕМАХ ГИДРОДИНАМИЧЕСКОГО ТИПА

Е.А.Кузнецов, В.П.Рубан

Институт теоретической физики им. Л.Д.Ландау РАН

117334 Москва, Россия

Поступила в редакцию 25 марта 1998 г.

После переработки 30 апреля 1998 г.

Показано, что представление завихренности Ω в терминах вихревых линий снижает с неканонической скобки Пуассона [3], действующей на пространстве бездивергентных векторных полей, вырождение, связанное с вморможенностью ротора скорости. С помощью данного представления удается проинтегрировать уравнение движения завихренности для системы с гамильтонианом $\mathcal{H} = \int |\Omega| dr$.

PACS: 47.15.Hg, 47.32.Cc, 52.30-q

1. Гамильтоновскому описанию идеальной гидродинамики посвящено значительное количество работ (см., например, обзор [1] и ссылки там). Впервые этот вопрос был рассмотрен еще Клебшем (ссылку можно найти в книге [2]), который ввел для описания непотенциальных течений несжимаемой жидкости пару переменных λ и μ (названных впоследствии переменными Клебша). Динамика жидкости в этих переменных такова, что вихревые линии представляют собой пересечение поверхностей $\lambda = \text{const}$ и $\mu = \text{const}$, а сами переменные, являясь канонически сопряженными величинами, переносятся вместе с жидкостью. Однако эти переменные, как известно (см., например, [3]), описывают лишь частный тип течений. Если λ и μ однозначные функции координат, то степень зацепления вихревых линий, характеризующаяся инвариантом Хопфа [4], тождественно равна нулю. Для произвольных течений гамильтоновская формулировка уравнений несжимаемой идеальной гидродинамики была дана Арнольдом [5]. Уравнение Эйлера для ротора скорости $\Omega = \text{rot } v$

$$\frac{\partial \Omega}{\partial t} = \text{rot}[v \times \Omega] \equiv -(v \nabla) \Omega + (\Omega \nabla) v, \quad \text{div } v = 0 \quad (1)$$

записывается в гамильтоновской форме

$$\frac{\partial \Omega}{\partial t} = \{\Omega, \mathcal{H}\} \quad (2)$$

посредством неканонической скобки Пуассона [3]

$$\{F, G\} = \int (\Omega [\text{rot}(\delta F / \delta \Omega) \times \text{rot}(\delta G / \delta \Omega)]) dr \quad (3)$$

и гамильтониана $\mathcal{H}_h = (1/2) \int \Omega \Delta^{-1} \Omega d^3 r$, совпадающего с энергией жидкости.

Несмотря на то, что скобка (3) позволяет описывать течения с произвольной топологией, ее главным недостатком является вырожденность. В силу этого оказывается невозможным сформулировать вариационный принцип на всем пространстве \mathcal{S} бездивергентных векторных полей.

Причина вырожденности – наличие казимиров, обнуляющих скобку, – связана с существованием специальной симметрии, образующей целую группу – группу переобозначений лагранжевых маркеров (подробно об этом см. [7, 1]). Эта симметрия

порождает все известные законы сохранения завихренности. Главным из них является закон вморженности вихревых линий в жидкость. Этому отвечает локальный лагранжев инвариант - инвариант Коши. В предлагаемой работе рассмотрен способ разрешения вырождения неканонических скобок Пуассона путем введения новых переменных - лагранжевых меток, нумерующих каждую вихревую линию. В основе этого подхода лежит интегральное представление условия вморженности ротора скорости, позволяющее перейти к новым объектам – вихревым линиям. Данный подход, использующий смешанное лагранжево-эйлеровское описание, позволяет записать вариационный принцип и достаточно просто рассмотреть предел тонких вихревых нитей. С помощью введенной гамильтоновской структуры удается проинтегрировать трехмерное уравнение Эйлера (2) с гамильтонианом $\mathcal{H} = \int |\Omega| dr$. В терминах вихревых линий данный гамильтониан распадается на совокупность гамильтонианов невзаимодействующих вихревых линий. При этом динамика каждой линии описывается уравнением вихревой индукции, которое с помощью преобразования Хасимото [7] сводится к интегрируемому одномерному нелинейному уравнению Шредингера.

2. Рассмотрим гамильтонову динамику бездивергентного векторного поля $\Omega(r, t)$, задаваемую с помощью скобки Пуассона (3) с некоторым гамильтонианом \mathcal{H} :

$$\frac{\partial \Omega}{\partial t} = \text{rot}(\delta \mathcal{H} / \delta \Omega) \times \Omega. \quad (4)$$

Как уже отмечалось, скобка (3) вырождена, в силу чего оказывается невозможным сформулировать вариационный принцип на всем пространстве \mathcal{S} бездивергентных векторных полей. Известно [1], что казимиры f , обнуляющие скобку, выделяют в \mathcal{S} инвариантные многообразия M_f (симплектические листы), на каждом из которых можно ввести обычную гамильтонову механику и соответственно записать вариационный принцип. Покажем, что для уравнений (4) все связи, обусловленные казимирами, могут быть разрешены с помощью свойства вморженности поля $\Omega(r, t)$.

Каждому гамильтониану \mathcal{H} – функционалу от $\Omega(r, t)$ – будем ставить в соответствие обобщенную скорость

$$v(r) = \text{rot}(\delta \mathcal{H} / \delta \Omega). \quad (5)$$

Из сравнения уравнения (1) с уравнением для касательного вектора R_{s_0} к вихревой линии,

$$[\partial / \partial t + (v \nabla)] R_{s_0} = (R_{s_0} \nabla) v, \quad (6)$$

где s_0 – лагранжевая переменная, маркирующая частицы вдоль вихревой линии, следует свойство вморженности силовых линий поля Ω в некую субстанцию, скорость переноса которой есть $v(r)$. Сама обобщенная скорость $v(r)$, однако, определена с точностью до продольной по Ω компоненты: в уравнении (4) можно совершить замену

$$\text{rot}(\delta \mathcal{H} / \delta \Omega) \rightarrow \text{rot}(\delta \mathcal{H} / \delta \Omega) + \alpha \Omega,$$

которая никак его не изменит. При условии $(\Omega \cdot \nabla \alpha) = 0$ новая обобщенная скорость будет иметь нулевую дивергенцию, а уравнение вморженности (4) и уравнение (6) можно будет переписать уже для новой $v(r)$. Очевидно, что прежний параметр s_0 уже не будет маркировать частицы вдоль линии – необходим новый параметр s . Изменению калибровки обобщенной скорости соответствует добавление в гамильтониан некоторого казимира: $\mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H} + f; \{f, .\} = 0$. Из сказанного становится по-

нятным, что трансформация $\mathbf{r} = \mathbf{R}(\mathbf{a}, t)$ начального расположения "жидких" частиц $\mathbf{R}(\mathbf{a}, 0) = \mathbf{a}$, осуществляя полем обобщенной скорости $\mathbf{v}(\mathbf{r})$, определена неоднозначно в силу неоднозначности определения $\mathbf{v}(\mathbf{r})$ с помощью (5).

Это утверждение находится в согласии с возможностью калибровочных преобразований в следующем общем выражении для $\Omega(\mathbf{r})$, фиксирующем все топологические свойства системы, определяемые начальным полем $\Omega_0(\mathbf{a})$:

$$\Omega(\mathbf{r}, t) = \int \delta(\mathbf{r} - \mathbf{R}(\mathbf{a}, t)) (\Omega_0(\mathbf{a}) \nabla_{\mathbf{a}}) \mathbf{R}(\mathbf{a}, t) d^3 \mathbf{a}. \quad (7)$$

Как нетрудно проверить, из условия $(\nabla_{\mathbf{a}} \Omega_0(\mathbf{a})) = 0$ следует тождественное обращение в ноль дивергенции от выражения (7), причем равенство якобиана отображения $J = \det \|\partial \mathbf{R} / \partial \mathbf{a}\|$ единице не предполагается.

Калибровочное преобразование $\mathbf{R}(\mathbf{a}) \rightarrow \mathbf{R}(\tilde{\mathbf{a}}_{\Omega_0}(\mathbf{a}))$ оставляет данный интеграл неизменным, если $\tilde{\mathbf{a}}_{\Omega_0}$ получается из \mathbf{a} произвольным неоднородным сдвигом вдоль силовых линий поля $\Omega_0(\mathbf{a})$. Поэтому инвариантное многообразие M_{Ω_0} пространства \mathcal{S} , на котором верен вариационный принцип, получается из пространства $\mathcal{R} : \mathbf{a} \rightarrow \mathbf{R}$ произвольных непрерывных взаимно-однозначных трехмерных отображений путем отождествления в \mathcal{R} элементов, получающихся один из другого с помощью калибровочного преобразования с фиксированным соленоидальным полем $\Omega_0(\mathbf{a})$.

Интегральное представление для Ω (7) есть другая формулировка условия вмогренности – из интегрирования соотношения (7) по площадке σ , трансверсальной к линиям Ω , следует неизменность во времени потока этого вектора: $\int_{\sigma(t)} (\Omega, d\mathbf{S}_{\mathbf{r}}) = \int_{\sigma(0)} (\Omega_0, d\mathbf{S}_{\mathbf{a}})$.

Важно также, что $\Omega_0(\mathbf{a})$ явно выражается через текущее значение завихренности и обратное отображение $\mathbf{a} = \mathbf{a}(\mathbf{r}, t)$. С помощью интегрирования по переменным \mathbf{a} в соотношении (7) (ср.[1]),

$$\Omega(\mathbf{R}) = J^{-1} (\Omega_0(\mathbf{a}) \nabla_{\mathbf{a}}) \mathbf{R}(\mathbf{a}), \quad (8)$$

$\Omega_0(\mathbf{a})$ может быть представлено в виде: $\Omega_0(\mathbf{a}) = J(\Omega(\mathbf{r}) \nabla) \mathbf{a}$. Эта формула есть выражение для лагранжевого инварианта Коши (см., например [2]). Отметим, что вектор $\mathbf{b} = (\Omega_0(\mathbf{a}) \nabla_{\mathbf{a}}) \mathbf{R}(\mathbf{a})$ согласно (8) касателен $\Omega(\mathbf{R})$. Естественно ввести параметр s как элемент дуги начальной вихревой линии $\Omega_0(\mathbf{a})$ так, что $\mathbf{b} = \Omega_0(\nu) \partial \mathbf{R} / \partial s$. В этом выражении Ω_0 зависит от поперечного параметра ν , маркерующего каждую вихревую линию. В соответствии с этим представление (7) записывается в виде

$$\Omega(\mathbf{r}, t) = \int \Omega_0(\nu) d^2 \nu \int \delta(\mathbf{r} - \mathbf{R}(s, \nu, t)) \partial \mathbf{R} / \partial s ds, \quad (9)$$

откуда смысл новых переменных становится более прозрачным: каждой вихревой линии ν соответствует замкнутая линия $\mathbf{r} = \mathbf{R}(s, \nu, t)$, а сам интеграл (9) есть сумма по вихревым линиям. Отметим, что параметризация путем введения s и ν является локальной.. Поэтому как глобальное, представление (9) годится только для распределений с замкнутыми вихревыми линиями.

Чтобы получить уравнение движения для $\mathbf{R}(\nu, s, t)$, необходимо подставить представление (9) (в общем случае – (7)) в уравнение Эйлера (1) и совершить фурье-преобразование по координатам. В результате простого интегрирования имеем:

$$\left[\mathbf{k} \times \int \Omega_0(\nu) d^2 \nu \int dse^{-i\mathbf{k}\mathbf{R}} [\mathbf{R}_s \times \{\mathbf{R}_t(\nu, s, t) - \mathbf{v}(\mathbf{R}, t)\}] \right] = 0.$$

Данное уравнение разрешим, полагая подынтегральное выражение тождественно равным нулю:

$$[\mathbf{R}_s \times \mathbf{R}_t(\nu, s, t)] = [\mathbf{R}_s \times \mathbf{v}(\mathbf{R}, t)]. \quad (10)$$

При таком выборе остается свобода в изменении параметра s и перенаркировке попечных координат ν . В общем случае – произвольной топологии поля $\Omega_0(\mathbf{a})$ – вектор \mathbf{R}_s в уравнении (10) следует заменить на вектор $\mathbf{b} = (\Omega_0(\mathbf{a})\nabla_{\mathbf{a}})\mathbf{R}(\mathbf{a}, t)$.

Описание вихревых линий с помощью уравнений (9) и (10) является смешанным – лагранжево-эйлеровым – описанием: параметр ν имеет прозрачное лагранжевое происхождение, в то время как координата s остается эйлеровой.

3. Ключевое для формулировки вариационного принципа наблюдение заключается в том, что для функционалов, зависящих только от Ω , справедливо следующее общее равенство

$$[\mathbf{b} \times \text{rot}(\delta F/\delta\Omega(\mathbf{R}))] = \delta F/\delta\mathbf{R}(\mathbf{a}) \Big|_{\Omega_0}. \quad (11)$$

Поэтому правая часть уравнения (10) оказывается равной вариационной производной $\delta\mathcal{H}/\delta\mathbf{R}$:

$$[(\Omega_0(\mathbf{a})\nabla_{\mathbf{a}})\mathbf{R}(\mathbf{a}) \times \mathbf{R}_t(\mathbf{a})] = \delta\mathcal{H}\{\Omega\{\mathbf{R}\}\}/\delta\mathbf{R}(\mathbf{a}) \Big|_{\Omega_0}. \quad (12)$$

Далее легко проверяется, что полученное уравнение эквивалентно требованию экстремальности действия ($\delta S = 0$) с лагранжианом

$$\mathcal{L} = (1/3) \int d^3\mathbf{a} [\mathbf{R}_t(\mathbf{a}) \times \mathbf{R}(\mathbf{a})] \cdot (\Omega_0(\mathbf{a})\nabla_{\mathbf{a}})\mathbf{R}(\mathbf{a}) - \mathcal{H}\{\Omega\{\mathbf{R}\}\}. \quad (13)$$

Таким образом, мы ввели вариационный принцип для гамильтоновой динамики бездивергентного векторного поля, топологически эквивалентного $\Omega_0(\mathbf{a})$.

Обсудим некоторые свойства уравнения движения (12), связанные с избыточной параметризацией элементов из \mathcal{M}_{Ω_0} объектами из \mathcal{R} . Из (11) следует свойство ортогональности вектора \mathbf{b} и $\delta F/\delta\mathbf{R}(\mathbf{a})$ для всех определенных на \mathcal{M}_{Ω_0} функционалов. Иными словами, вариационную производную от калибровочно инвариантных функционалов следует понимать (в частности в (11)) как $\hat{P}(\delta F/\delta\mathbf{R}(\mathbf{a}))$, где $\hat{P}_{ij} = \delta_{ij} - \tau_i\tau_j$ – проектор, а $\tau = \mathbf{b}/|\mathbf{b}|$ есть единичный касательный вектор к вихревой линии. Используя это свойство, а также формулу перехода (11), можно путем прямого пересчета скобки (3) получить скобку Пуассона (между двумя калибровочно инвариантными функционалами), выраженную в терминах вихревых линий:

$$\{F, G\} = \int \frac{d^3\mathbf{a}}{|\mathbf{b}|^2} \left(\mathbf{b} \cdot \left[\hat{P} \frac{\delta F}{\delta\mathbf{R}(\mathbf{a})} \times \hat{P} \frac{\delta G}{\delta\mathbf{R}(\mathbf{a})} \right] \right). \quad (14)$$

Новая скобка (14) не содержит вариационных производных по $\Omega_0(\mathbf{a})$. Таким образом, по отношению к исходной скобке инвариант Коши $\Omega_0(\mathbf{a})$ является казимиром, фиксирующим инвариантные многообразия \mathcal{M}_{Ω_0} , на которых можно ввести вариационный принцип (13).

В случае гидродинамики сверхтекущей жидкости лагранжиан вида (13) по-видимому впервые был использован в работе Rasetti и Regge [8] для вывода уравнения движения отдельной вихревой нити, которое совпадает с уравнением (10). Впоследствии Воловик и Доценко (мл.) ([9]), основываясь на результатах [8], для

непрерывного распределения вихрей получили скобки Пуассона между координатами вихрей и компонентами скорости. Выражения для этих скобок без труда могут быть извлечены из общего вида для скобок Пуассона (14). Однако, использование неканонических скобок Пуассона, полученных в работах [8, 9], требует определенной аккуратности. Прямое их применение дает для уравнения движения координаты вихревой нити не калибровочно инвариантный ответ. При общем изменении "продольного" параметра, зависящего от времени, в уравнении движения возникают дополнительные слагаемые, описывающие снос вдоль вихревой линии. Поэтому динамика кривых (в том числе и вихревых линий) принципиально является "поперечной" по отношению к самой кривой.

Отметим, что для двумерных (в плоскости $x - y$) течений вариационный принцип для действия с лагранжианом (13) приводит к хорошо известному факту, что $X(\nu, t)$ и $Y(\nu, t)$ координаты каждого вихря являются канонически сопряженными величинами (см. [2]).

4. Приведем пример уравнений гидродинамического типа (4), для которых переход к представлению вихревых линий позволяет установить их интегрируемость.

Рассмотрим гамильтониан

$$\mathcal{H}\{\Omega(r)\} = \int |\Omega| dr \quad (15)$$

и следующее из него уравнение вмороженности (4) с обобщенной скоростью $v = \text{rot}(\Omega/\Omega)$. Предположим, что вихревые линии замкнуты, и воспользуемся представлением (9). Тогда в силу (8) гамильтониан в терминах вихревых линий распадается на сумму гамильтонианов вихревых линий:

$$\mathcal{H}\{R\} = \int |\Omega_0(\nu)| d^2\nu \int |\partial R/\partial s| ds. \quad (16)$$

Стоящий здесь интеграл по s представляет собой длину вихревой нити с индексом ν . Уравнение движения для вектора $R(\nu, s)$ согласно (12) локально по этим переменным, оно не содержит взаимодействия с другими вихрями:

$$\eta[R_s \times R_t(\nu, s, t)] = [\tau \times [\tau \times \tau_s]]. \quad (17)$$

Здесь $\eta = \text{sign}(\Omega_0)$, $\tau = R_s/|R_s|$ – единичный касательный вектор к вихревой линии.

Это уравнение инвариантно относительно замен $s \rightarrow \tilde{s}(s, t)$. Поэтому уравнение (17) можно разрешить относительно R_t с точностью до сдвига вдоль вихревой нити – преобразования, неизменяющего завихренность Ω . Это означает, что для нахождения Ω достаточно найти одно какое-либо решение следующего из (17) уравнения $\eta|R_s|R_t = [\tau \times \tau_s] + \beta R_s$ при некотором значении β . Возникающее отсюда уравнение для τ как функции длины нити l ($dl = |R_s|ds$) и времени t (при выборе нового значения $\beta = 0$) сводится к интегрируемому одномерному уравнению Ландау-Лифшица для гайзенберговского ферромагнетика:

$$\eta \frac{\partial \tau}{\partial t} = \left[\tau \times \frac{\partial^2 \tau}{\partial l^2} \right].$$

Это уравнение калибровочно эквивалентно нелинейному уравнению Шредингера (НУШ) [10] и, например, может быть сведено к нему с помощью преобразования

Хасимото [7]: $\psi(l, t) = \kappa(l, t) \cdot \exp(i \int^l \chi(l, t) dl)$, где $\kappa(l, t)$ - кривизна, а $\chi(l, t)$ - кручение линии.

Рассматриваемая система с гамильтонианом (15) имеет прямое отношение к гидродинамике. Как известно (см. [7] и ссылки в этой работе), локальная аппроксимация для тонкой вихревой нити (при малости толщины нити к характерному продольному масштабу) приводит в гамильтониан виду (16) только для одной нити. Соответственно, уравнения (4) с гамильтонианом (15) можно использовать для описания движения нескольких вихревых нитей, толщины которых малы по сравнению с расстоянием между ними. При этом (нелинейная) динамика каждой нити независима от того, что происходит у соседей. В рамках этой модели появление особенностей (пересечение вихрей) имеет инерционный характер, весьма похоже на опрокидывание волн в газодинамике. Разумеется, данное приближение не работает на масштабах, сравнимых с расстоянием между нитями. Важно, что при данной аппроксимации гамильтониан вихревой нити пропорционален длине нити, из чего следует ее сохранение. Это, однако, ни в коей мере не адекватно поведению вихревых линий в турбулентных течениях, где происходит процесс их интенсивного вытягивания. Желательно поэтому иметь свободную от этого недостатка уточненную модель, обязательно учитывающую эффекты нелокальности.

К сказанному хотелось бы добавить, что список уравнений (4), интегрируемых с помощью представления (9), не исчерпывается (15). Так, система с гамильтонианом $H = \int |\Omega| \chi dr$ также сводится к интегрируемой в терминах вихревых линий. Она оказывается калибровочно эквивалентной модифицированному уравнению КДВ $\psi_t + \psi_{ttt} + (3/2)|\psi|^2\psi_t = 0$ - второму после НУШ уравнению из иерархии, порождаемой оператором Захарова-Шабата. В отличии от (15) физическое приложение данной модели пока не найдено.

5. Авторы благодарны А.Б.Шабату за полезные обсуждения связи НУШ и уравнений (4). Авторы благодарят также рецензента, указавшего на статьи [8, 9]. Данная работа выполнена при поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (грант 97-01-00093). Работа Е.К. частично была поддержана грантом INTAS 96-0413, а работа В.Р. – грантом Landau Scholarship.

1. В.Е.Захаров, Е.А.Кузнецов, УФН **167**, 1137 (1997).
2. H.Lamb, *Hydrodynamics*, Cambridge Univ. Press, 1932; перевод – Г.Лэмб, *Гидродинамика*, М.: Гостехиздат, 1947.
3. E.A.Kuznetsov and A.V.Mikhailov, Phys. Lett. **77A**, 37 (1980).
4. J.J.Moreau, C.R.Acad. Sc. Paris **252**, 2810 (1961); H.K.Moffatt, J. Fluid Mech. **35**, 117 (1969).
5. В.И.Арнольд, ДАН СССР **162**, 773 (1965); УМН **24**, №3, 225 (1969).
6. R.Salmon, Ann. Rev. Fluid Mech. **20**, 225 (1988).
7. R.Hasimoto, J. Fluid Mech. **51**, 477 (1972).
8. M.Rasetti and T.Regge, Physica **80A**, 217 (1975).
9. Г.Е.Воловик, В.С.Доценко (мл.), Письма в ЖЭТФ **29**, 630 (1979).
10. В.Е.Захаров, Л.А.Тахтаджян, ТМФ **38**, 26 (1979).