
庄逸的数学与技术屋

数学手册中旋度的纠错和方法

Vortexer99

目录

1 提问	2
2 纠错	2
3 方法	2
3.1 Critical thinking	2
3.2 行列式算法	3
3.3 求和约定算法	3

1 提问

一个很简单的问题。请在以下两个选项中选出正确的一项。

对于一般矢量场 $\mathbf{u}(x, y, z)$ 和标量场 $\phi(x, y, z)$ 而言，

A

$$\nabla \times (\phi \mathbf{u}) = (\nabla \phi) \times \mathbf{u} + \phi (\nabla \times \mathbf{u}) \quad (1)$$

B

$$\nabla \times (\phi \mathbf{u}) = \mathbf{u} \times (\nabla \phi) + \phi (\nabla \times \mathbf{u}) \quad (2)$$

2 纠错

正确答案是 A，但是数学手册上写的是 B。

小声吐槽：难以想象我就跟着数学手册错了一年多。

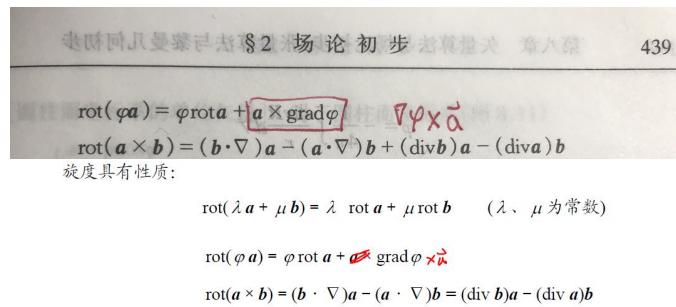


图 1: 《数学手册》中的一个错误

于是去年在写数学分析期末复习的时候，搬运公式也错了。现在已经把原错误纠正。

3 方法

3.1 Critical thinking

就算有解决问题的能力，首先也要发现问题。拿到公式后可以和已有的知识、别的书对比一下，也可以自己算一遍，把公式的来龙去脉弄明白那是最好。等到应用公式发现和答案对不上，则很难会怀疑到公式本身上去。因此最好保证拿到的公式都是正确的。

另一方面，使用这些已有的结论会加快速度，但是需要承担一定的记错公式或公式本身就不对的风险。如果采用更为基本的原理，从基本定义开始推导，则虽然慢但正确性能获得一定保障。

3.2 行列式算法

对于一般同学可以直接用定义验证。

$$\nabla \times (\phi \mathbf{u}) = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \phi u_x & \phi u_y & \phi u_z \end{vmatrix} \quad (3)$$

只需要考虑 \mathbf{i} 方向的分量，其他类似。

$$\nabla \times (\phi \mathbf{u}) = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \phi u_y & \phi u_z \end{vmatrix} \mathbf{i} + \dots \quad (4)$$

二阶行列式的值为

$$= \frac{\partial(\phi u_z)}{\partial y} - \frac{\partial(\phi u_y)}{\partial z} = \frac{\partial \phi}{\partial y} u_z + \frac{\partial u_z}{\partial y} \phi - \frac{\partial \phi}{\partial z} u_y - \frac{\partial u_y}{\partial z} \phi \quad (5)$$

$$= \left(\frac{\partial u_z}{\partial y} \phi - \frac{\partial u_y}{\partial z} \phi \right) + \left(\frac{\partial \phi}{\partial y} u_z - \frac{\partial \phi}{\partial z} u_y \right) \quad (6)$$

$$= \phi \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ u_y & u_z \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \frac{\partial \phi}{\partial y} & \frac{\partial \phi}{\partial z} \\ u_y & u_z \end{vmatrix} \quad (7)$$

这两项正分别是 $\phi(\nabla \times \mathbf{u})$ 和 $(\nabla \phi) \times \mathbf{u}$ 的 i 分量。写出相应的三阶行列式即可简单验证。

3.3 求和约定算法

通过引入 Levi-Civita 符号 ε_{ijk} ，当 ijk 是 123 的偶置换时取 1，奇置换时取 0， i, j, k 有任意两个相等时取 0，可方便地计算旋度。 $(x_i = x, y, z, \text{ 当 } i = 1, 2, 3)$

$$\nabla \times (\phi \mathbf{u}) = \frac{\partial}{\partial x_i} \mathbf{e}_i \times (\phi u_j \mathbf{e}_j) \quad (8)$$

$$= \frac{\partial(\phi u_j)}{\partial x_i} \mathbf{e}_k \varepsilon_{ijk} \quad (9)$$

$$= \left(\frac{\partial \phi}{\partial x_i} u_j + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \phi \right) \varepsilon_{ijk} \mathbf{e}_k \quad (10)$$

$$= \frac{\partial \phi}{\partial x_i} u_j \varepsilon_{ijk} \mathbf{e}_k + \phi \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \varepsilon_{ijk} \mathbf{e}_k \quad (11)$$

$$= \left(\frac{\partial \phi}{\partial x_i} \mathbf{e}_i \right) \times u_j \mathbf{e}_j + \phi \left(\frac{\partial}{\partial x_i} \mathbf{e}_i \right) \times u_j \mathbf{e}_j \quad (12)$$

$$= (\nabla \phi) \times \mathbf{u} + \phi(\nabla \times \mathbf{u}) \quad (13)$$

和矢量叉乘 $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = a_i b_j \varepsilon_{ijk} \mathbf{e}_k$ 进行比较，立即得到上面的第一项为 $(\nabla \phi) \times \mathbf{u}$ 。

声明

1. 博客内容仅为经验之谈，如认为有问题请带着批判性思维自行辨别或与我讨论，本人不负责因盲目应用博客内容导致的任何损失。
2. 虽然文章的思想不一定是原创的，但是写作一定是原创的，如有雷同纯属巧合。
3. 本作品采用[知识共享署名-相同方式共享 4.0 国际许可协议](#)进行许可。



博客信息 此文章的博客来源: <https://vortexer99.github.io/>

自豪地采用 L^AT_EX !