

1. 「連続体力学」の一部に、既習の「流体力学」と「弾性力学(≈材料力学)」^{†2}などが位置づけられる。
2. 勉強会の目的: 任意の(如何なる場合も通用する)連続体の「基礎方程式系」^{†3}を学ぶことに注力。これに、われわれの経験(実験結果)に即した「構成式」^{†4}を代入すると、連続体力学の個々の問題が解けるが、それはその都度でも間に合うし、自分でやればよい。
3. 「基礎方程式系」の1つ目として、質量保存の法則の偏微分方程式による表現の「連続の式」^{†5}を、天なりに述べた。それは、次式であった^{†6†7}：

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial \rho u}{\partial x} + \frac{\partial \rho v}{\partial y} + \frac{\partial \rho w}{\partial z} = 0 \quad \left(\frac{\partial \rho}{\partial t} + \sum_{j=1}^3 \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} = \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} = \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{u}) = \frac{\partial \rho}{\partial t} + \operatorname{div}(\rho \mathbf{u}) = 0 \right) \quad (1)$$

4. 記号: 未知変数は、上式の分子の密度 ρ と、速度ベクトル (u, v, w) である。成分(スカラー)で数えると4つである。これらは、分母にある独立変数 (t, x, y, z) の「4変数関数」である^{†8}。連続体力学が(1変数関数を扱う質点や剛体の力学^{†9}よりも)難しいといわれる理由の一つに、このような数理的困難さが挙げられる。
5. 連続体力学の目的: 「密度や速度などが^{†10}、いつ(時間)、どこで(空間)、いくつか、どのようにふるまうか。」を知ること。数式で述べると、密度 $\rho = f(x, y, z, t)$ の関数形 f を決定すること^{†11}。
6. 手順: (i) 連続体の「全て」^{†12}を考慮にいたした基礎方程式系を知っておく。(ii) 着目している連続体に即した構成式を調べ、あるいは作り、代入する^{†13}。(iii) コンピュータで(数値的に)解く^{†14}。

^{†1} 本メモは、昨日の板書が多すぎたことに疲れたため、突発で作ったものであり、あくまでも要約あるいは速記にすぎません。内容は保障しないし、誤字脱字も確認していません。熱力学の講義資料の1%あるいは2%程度の労力しか割いていないので、メモあるいは落書きにすぎないという前提のもとで活用ください(あくまで板書で進行)。

^{†2} 弾性力学というと守備範囲が広い。このうち、等方的かつHooke弾性体の仮定が適用できて、静力学(定常問題)のうち、工学で現れる部材の変形に着眼したものを材料力学という(と理解してはいるが、専門でないので、自信はない)。

^{†3} 基礎方程式系とは、質量・運動量・エネルギーの保存法則の偏微分方程式による表現を指す(後述)。

^{†4} 構成式の代表例として、応力とひずみが比例するHooke弾性体という連続体と、応力とひずみ速度が比例するNewton流体という連続体を例示する。

^{†5} 連続の式は、とくに流体力学で多用されるが、弾性体などの固体の連続体力学でも用いられる(後述)。質量は常に保存されねばならないからである。

^{†6} 以後、分数の分子の括弧を省略する： $\partial(\rho u)/\partial x = \partial \rho u/\partial x$

^{†7} 大括弧内の表現は、添え字表記(後述)およびベクトル表記を意味する。これに対して、括弧外を成分表記という。いずれの表記も、用途あるいは好みに応じて使い分けるものであって、物理的意味は一切変わらない。以降は、括弧内の表記を用いることが多い。

^{†8} 微分方程式を見たならば、記号を、独立変数と従属(未知)変数に分類せねばならない。これは、たとえ方程式の物理的意味を知らなくても可能である。なお、変数だけでなく、定数や非斉次項の存在も重要である。

^{†9} 質点の力学は、速度 $v(t)$ の決定が主要な目的であった。すなわち、1変数関数に対する常微分方程式の解。

^{†10} 他にも多数ある: 変位ベクトル、加速度ベクトル、渦度、応力、ひずみテンソル、ひずみ速度テンソル、熱流ベクトル、圧力、温度、エントロピー、など。

^{†11} 速度ベクトルなども同様。密度と速度の解は、連続の式のような偏微分方程式によって決定される。

^{†12} 全てとは、「連続体であること」以外に、一切の仮定を持ち込まないこと。

^{†13} (i)(ii)から、解くべき方程式が決定される。なお、着目している現象(運動の様子や物質の種類(物性))を眺めると、多くの場合、不要な(無視できるほどに寄与が小さい)項が現れるのが普通なので、それを消すことも有効。

^{†14} まれに、手計算で解ける場合もある。しかし、非線形力学である連続体力学の基礎方程式系とは、非線形の連立偏微分方程式

7. 連続体の位置付け：質点は、質量を有するが体積が無限小。体積を扱いたい欲求から、質量と体積を有する「剛体」の概念が誕生。しかし、剛体も変形は扱えないので、さらなる欲求から、質量と体積を有するだけでなく、「変形」を議論可能な「連続体」という仮想的な力学の概念(モデル)ができた。
8. 当たり前のように、連続体は、気体、液体、固体に分類される。気体と液体の総称が流体。固体は、弾性体や塑性体など、その後の分岐がさまざまなので分類困難^{†15}。
9. (ここから今回の内容) 連続体を直感的に定義^{†16}すると「すきまがない」といえる。いかなる物質も、分子の集合として構成されるが^{†17}、それらの詳細に立ち入らない。実際には、分子と分子の間の距離が存在するが、これが無視できるほどに小さいとみなす近似^{†18}。
10. 連続体近似は、仮定であるので、その妥当性は検証すべきである^{†19}。
11. 「すきまがない」連続体近似のおかげで、連続体力学の全ての未知変数(速度ベクトルや密度など)は、空間座標ベクトル^{†20} $\mathbf{x} = (x, y, z)$ の連続関数^{†21} かつなめらかな関数として定義される^{†22}。したがって、いたる \mathbf{x} で偏微分可能で、全ての未知変数は、偏微分方程式の解として決定される^{†23}。
12. 変数の表現: たとえば、密度は、以下のようにかけた：

$$\rho = \rho(\mathbf{x}, t) = \rho(x, y, z, t) \quad (2)$$

このように、未知変数を時空間 (\mathbf{x}, t) の関数として眺める立場を「Euler の見方」という^{†24†25}。

に支配され、これを手計算で解くことは、一般に不可能といえる。

^{†15} だからこそ、構成式(経験則)以前に、「基礎方程式系」に習熟し、構成式を代入する前の段階で止めておく価値がある。

^{†16} 連続体の数学的定義もあるが、簡単ではないので、いまは踏み込まない。調べてみよ。

^{†17} もっと遡れば、原子や量子など。

^{†18} 連続体近似あるいは連続体極限ということがある。どれだけ近づいて眺めても、どこまで細かくみても、もはや、分子の存在は跡形もない。

^{†19} しかし、自身は、検証した記憶がない(そのような対象(主に水と空気)ばかりを研究してきたからだけかもしれないが)。たとえば、鉄や水を思い浮かべるまでもなく、固体や液体では、疑わずとも成立するといってよいだろう。しかし、気体の場合は常に成立するとは限らない。(反例) 分子と分子の間の距離が大きな希薄気体では、連続体力学を使えない。宇宙空間など。(発展) 平均自由行程とは何か。Boltzmann 方程式とは何か。

^{†20} ベクトルを太字で表現する。ベクトル $\mathbf{x} = (x, y, z)$ と、その1つ目の成分のスカラー x は全くの別物であるので混同してはならない(同じアルファベットを用いる慣習があるのだが、別のアルファベットを用いてもよい)。さらに、ベクトルの大きさ(絶対値)は $|\mathbf{x}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$ であって、 $|\mathbf{x}| \neq x$ に注意を要する。なお、次回以後は、 $\mathbf{x} = (x, y, z)$ よりも、 $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3)$ という表現を用いることが多い。

^{†21} すきまがないから。

^{†22} すべての \mathbf{x} に対して連続体に対応する。

^{†23} いいかえれば、偏微分方程式こそが、道具となる。

^{†24} もう一つ、「Lagrange の立場」があるが、不便なのであまり使わない。しかし、この立場に関連する「Lagrange 微分」という微分演算子 D/Dt

$$\frac{D}{Dt} \equiv \frac{\partial}{\partial t} + u \frac{\partial}{\partial x} + v \frac{\partial}{\partial y} + w \frac{\partial}{\partial z} \left(= \frac{\partial}{\partial t} + \sum_{j=1}^3 u_j \frac{\partial}{\partial x_j} = \frac{\partial}{\partial t} + u_j \frac{\partial}{\partial x_j} = \frac{\partial}{\partial t} + \mathbf{u} \cdot \nabla = \frac{\partial}{\partial t} + \mathbf{u} \cdot \text{grad} \right) \quad (3)$$

は極めて重要である(記号も含め、全て後述。右辺の大括弧内の表記が重要(成書で意味を調べるとよい))。この演算子の存在、とくに右辺の速度と空間微分(勾配演算子ナブラ: ∇)の内積こそが、連続体力学(とくに流体力学)が非線形力学たる起源である(いいかえれば、これ以外に、非線形性の起源は、どこにもない。その意味で、あえて、先取りして強調する)。

^{†25} 未知変数の ρ などを「場の量」といい、密度(の解)を「密度場」、速度(の解)を「速度場」という。密度場はスカラー場、速度場はベクトル場である(ベクトル解析)。

13. ベクトル解析 (板書) : 空間座標 x による偏微分の演算を扱う。「ベクトルの」微分ではなく、「ベクトルで」微積分する^{†26}.
14. なぜベクトル解析か: ベクトルを成分 (スカラー) に分けて調べる (理解する) ことはたしかに重要であるが、ベクトルそれ「自体」を扱うことがもっと重要である。すなわち、ベクトルの成分

$$x = (x_1, x_2, x_3) = (x'_1, x'_2, x'_3) = \dots \quad (4)$$

は、座標系が変われば目まぐるしくその値を変えるがゆえに、いちいち着目するスカラーを変えねばならない。しかしながら、ベクトル x は座標系に依存せず不変である。

15. (ここから話題転換) 連続体力学の基本法則、すなわち、理論展開を行うために認めてしまう法則は何か。Newton の運動の 3 つの法則以上ではない^{†27}。しかし、第二法則すなわち Newton の運動方程式以外は、どちらかといえばサポート役であって、前面に出てくるのが少ない。
16. (結論から述べる) Newton の第二法則は、連続体力学においては、結局、質量・運動量・エネルギーの保存法則に帰着する^{†28}。以後、この 3 つの保存法則が出発点となる。
17. 質量保存則は、質点や剛体の問題では、一見考慮していないように勘違いしがちであるが、それは誤りである。たとえば、質点の運動時にその質量 m が一定 (定数) であること、すなわち、「 $m = \text{const.}$ 」を質量保存則とよんでも言い過ぎではない^{†29}。
18. Newton の第二法則は運動量の保存則を意味する。これを、以下の質点の運動方程式を例示して示せ:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = F(t) \quad (5)$$

ここに、 $x(t)$ は変位^{†30}、 t は時間 (独立変数)、 $F(t)$ は質点に働く力、 m は質量 (定数) である。これは、非斉次 (非同次) の 2 階線形定数係数常微分方程式である^{†31}。

19. 保存: 「形を変えてもなお不変」である量を保存量という。質量^{†32}・運動量・エネルギーはすべて保存量である。だからこそ、質量・運動量・エネルギーの保存法則を起点におく (後述)。たとえば、車の衝突時、運動量は力積に形を変えるが、その総量は不変である意味で、運動量とは保存量である^{†33†34}。
20. 嘘と思うかもしれないが、Newton の運動方程式 (5) を解くことはできない。これだけでは解けないのである^{†35}。なぜか。未知変数の数が 2 個、式の数が 1 本だからである^{†36}。では、どうするか。

^{†26} ベクトル関数のスカラー変数による微分は、ベクトル解析ではない (理由を考えよ)。ベクトル変数 “による” 微分がベクトル解析であって、スカラー関数のベクトルによる微分も、ベクトル関数によるベクトルによる微分も、ベクトル解析の守備範囲。

^{†27} 質点 (系) や剛体 (系) の力学の延長線なので、当たり前といえるだろう。

^{†28} 厳密には、質量保存則は、第二法則とは無関係であるが、一括りにした。

^{†29} しかし、これを「連続の式」と書く書物は見たことはない。

^{†30} 先述の空間座標の x と混同してはならない。

^{†31} 連続体力学の全てが、(偏) 微分方程式に支配されるので、微分方程式の分類すらできない者は、復習を強くすすめる。

^{†32} 質量は、形を変えることはなく、総量が一定である。

^{†33} エネルギーも、熱や仕事への変換や、電気エネルギーから運動エネルギーへの変換などを含め、総量は不変である。

^{†34} 「保存」とは、一定や不変や定数とは異なる。

^{†35} 2 つの初期条件が足りないからという理由ではない (基礎: 2 階微分方程式ならば、2 個の初期条件が必要であることを示せ)。

^{†36} もちろん、右辺が、 $F = 0$ (斉次形)、あるいは、 $F = C$ (定数) ならば、解ける。

21. 第二法則 (運動方程式) の両辺に速度を掛けて積分すれば, エネルギーの保存則が導かれる^{†37}.
22. **Newton の運動の法則から保存法則へ**: 結局, Newton の第二法則は, 質量・運動量・エネルギーの保存法則に帰着する. これらの偏微分方程式による表現を「基礎方程式系」といい, それは, いかなる連続体に対しても普遍的に成立する^{†38}.
23. **最重要!!**: 当たり前と思うかもしれないが, 一般に, 「数式の本数 = 未知数の数」^{†39} でなければ方程式は解けない. 実は, これを満たすように, 都合よく経験則 (構成式) をあてはめて, ことを運ぶことが, 連続体力学の最大の問題と言って過言でない^{†40†41}. 以下で, 方程式と未知変数の過不足を数えよう.
24. 天下りだが, 連続体力学の未知変数は, 17 個^{†42†43} もある^{†44}.
25. 保存量として, 質量とエネルギーはスカラーだが, 運動量はベクトルなのでスカラー成分を 3 つもつ. ゆえに, 保存則を表現する基礎方程式の本数は 5 本 (5 連立).
26. 未知変数と方程式の本数が一致しないので, 困った. 基礎方程式は不変なので, これをいじることはできない. ゆえに, 未知変数の数を 17 個から 5 つまで減らす以外の策はない^{†45†46}.
27. そのために, われわれの経験に頼って, いくつかの「構成式」を個々の問題に応じて適用する^{†47}. すると, 未知変数の数は, やがて, 5 個まで減少する. 極論, 人間がすべきことはここまで. あとは (もはや原理的に解けるのだから) コンピュータが計算してくれる^{†48}.

^{†37} この操作を「運動方程式の第一積分」という. 流体力学における Bernoulli の定理は, Euler の運動方程式 (等方性の非粘性流体に対する Newton の運動の第二法則の偏微分方程式による表現) の第一積分に他ならない (確かめよ). すなわち, その物理的意味も, エネルギーの保存にあるのだが, Bernoulli の定理と, 後述する「エネルギー保存則」やそこから導かれる「エネルギー方程式」を混同してはならない.

^{†38} 仮定を課して項が消えたりすることはあっても, 出発点是不変.

^{†39} 未知変数の数と式の本数が一致しているとき, 「方程式系 (連立方程式) は閉じている」という.

^{†40} 連立一次方程式を思い返すまでもなく理解できるレベルであるが, 軽視すべきでない.

^{†41} これは, 近似的に解けないのではなくて, そもそも原理的に解けないということである (手計算でも, 数値計算でも, いかなる計算法でも解けない).

^{†42} 天下りに述べておく: 未知変数は, (i) 密度 ρ , 内部エネルギー e , (ii) 速度 \mathbf{v} , 熱流束 \mathbf{q} , (iii) 応力 \mathbf{P} である [速度は, 以後, \mathbf{u} ではなく, \mathbf{v} を用いることが多い. 速度ベクトルと一対一対応にある未知変数の「変位ベクトル」に記号 \mathbf{u} を用いる慣習にしたがうからである]. (i) はスカラー, (ii) はベクトル, (iii) はテンソルであって, 成分で数えると, $(1+1) + (3+3) + 9 = 17$ 個である.

^{†43} テンソルの厳密な定義に迫ることは容易ではないので, いまは, 9 つの成分をもつ 3×3 行列

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} \end{pmatrix}, \quad \text{ここに, } \mathbf{P} = \{p_{ij}\} \quad (i = 1, 2, 3; j = 1, 2, 3) \quad (6)$$

とのみ述べておく (テンソルと行列には類似点が多いが, 同一視してはならない). なお, 成分 p_{ij} のうち, $i = j$ は対角成分, $i \neq j$ は非対角成分である (行列の対角化を復習せよ). 実は, 応力テンソルは対称テンソルすなわち $p_{ij} = p_{ji}$ を満たすテンソルであること ($p_{12} = p_{21}$, $p_{13} = p_{31}$, $p_{23} = p_{32}$) が証明できるが (先取りしてみよ), それでもなお, 未知数の数は 3 個減るだけにすぎない.

^{†44} 諸君が調べれば, このように述べていない書物が大半であることに気づくが, 決して, その書物が間違いなのではなく, すでに何らかの仮定を置いているからである. どの述べ方が正しいかなどという問題ではない.

^{†45} さもなくば, 基礎方程式が解けないので, 無力である.

^{†46} 応力テンソルが対称テンソルである事実を利用しても (要証明), なお, 14 個から 5 個まで, 9 つも減らさねばならない.

^{†47} たとえば, 応力とひずみの比例を述べる Hooke の法則, 応力とひずみ速度の比例を述べる Newton 流体の仮定, 熱流と温度勾配の比例を述べる Fourier 法則など.

^{†48} 次回 (第 3 回): 3/8(火)16:00–18:00, 次々回 (第 4 回): 3/22(火)16:00–18:00