

流体层流运动稳定性中的Ляпунов方法

周 恒 李 骊

(天津大学, 1982年7月25日收到)

摘 要

本文是[1]的继续. 在本文中, 利用[1]的结果我们证明了, 对于流体的层流运动稳定性而言, 在线性化问题中, 按特征值定义与按扰动能量定义二者是完全等价的. 从外, 借助于Ляпунов方法, 我们又证明了, 如果线性化问题是渐近稳定的, 当考虑非线性影响时, 只要扰动能量足够小, 则仍然是渐近稳定的.

在文[1]中, 周恒研究了Ляпунов关于线性常系数微分方程组解的稳定性理论中的一些定理的推广, 提出了用扰动的二次泛函作为Ляпунов泛函以判断稳定性, 并且研究了此一Ляпунов泛函的存在问题. 在[2]中周恒和李骊进一步研究了Orr-Sommerfeld方程的特征值问题, 并得到了展开定理的新的结果. 利用上述这些结果, 我们将在本文中证明, 在线性化的问题中, 按特征值定义稳定性与按扰动能量定义稳定性是完全等价的. 并且又证明, 线性化问题如果是渐近稳定的, 则当考虑非线性影响时, 只要初始扰动能量足够小, 则仍然是渐近稳定的, 从而按一次近似研究稳定性是完全合理的.

一、问题的概述

为确定起见, 我们研究两平行平板间不可压缩流体平面层流的稳定性问题. 适当无量纲化后, 可设两平板的位置分别在 $y = \pm 1$ 处, x 轴与未扰动运动方向一致. 未扰动运动的速度分布由 $u(y)$ 确定, 为已知函数. 用 u, v 表示扰动速度分量, ψ 为扰动流函数, 它们都是 x, y, t 的函数, 且

$$\frac{\partial \psi}{\partial y} = u, \quad \frac{\partial \psi}{\partial x} = -v \quad (1.1)$$

于是 ψ 满足下列方程

$$\frac{\partial}{\partial t} (\Delta \psi) + u \frac{\partial (\Delta \psi)}{\partial x} - u'' \frac{\partial \psi}{\partial x} - \frac{1}{R} \Delta \Delta \psi + \frac{\partial \psi}{\partial y} \frac{\partial (\Delta \psi)}{\partial x} - \frac{\partial \psi}{\partial x} \frac{\partial (\Delta \psi)}{\partial y} = 0 \quad (1.2)$$

其中 R 是雷诺数, $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}$ 是Laplace算子, $u'' = \frac{d^2 u}{dy^2}$.

ψ 满足边界条件 $\psi(\pm 1) = \frac{\partial \psi}{\partial y} \Big|_{y=\pm 1} = 0$.

方程(1.2)是非线性的,一般可设 ψ 为 x 的周期函数,于是它可展为Fourier级数

$$\psi(x, y, t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \psi_k(y, t) e^{i\alpha k x} \quad (1.3)$$

其中 α 为基本扰动波数.如果在(1.2)中略去非线性项,将(1.3)代入,则得到 ψ_k 应满足的方程(令 $A_k = -(k\alpha)^2 \psi_k + \frac{\partial^2 \psi_k}{\partial y^2}$)

$$\frac{\partial A_k}{\partial t} + i k \alpha \bar{u} A_k - u'' i k \alpha \psi_k = - \frac{(k\alpha)^2}{R} A_k + \frac{1}{R} \frac{\partial^2 A_k}{\partial y^2} \quad (1.4)$$

ψ_k 应满足的边界条件为

$$y = \pm 1 \text{ 时 } \quad \psi_k = \frac{\partial \psi_k}{\partial y} = 0 \quad (1.5)$$

如果再设 $\psi_k = \varphi_k(y) e^{-i k \alpha c_k t}$ 则得到 φ_k 所应满足的方程,即所谓的Orr-Sommerfeld方程

$$(D^2 - k^2 \alpha^2) \varphi_k = i k \alpha R [(\bar{u} - c_k)(D^2 - k^2 \alpha^2) \varphi_k - (D^2 \bar{u}) \varphi_k] \quad (1.6)$$

其中 $D = \frac{d}{dy}$, c_k 是待定的特征值, φ_k 满足的边界条件是

$$y = \pm 1 \text{ 时 } \quad \varphi_k = \frac{\partial \varphi_k}{\partial y} = 0 \quad (1.7)$$

一般研究稳定性问题有两种方法.其一是研究Orr-Sommerfeld方程(1.6)在条件(1.7)下的特征值问题,由特征值 c_k 的虚部以判断其稳定性.另一是研究扰动能量

$$T = \frac{1}{2} \iint (u^2 + v^2) dx dy = - \frac{1}{2} \iint \psi \Delta \psi dx dy \quad (1.8)$$

随时间的变化率.如果 T 单调下降,就是稳定的;反之,则不能决定稳定与否.(公式(1.8)中 y 自 -1 积分到 $+1$, x 积分区间为周期扰动的基本波长).这些研究方法存在着几个问题:(1)方程(1.6)是线性化了的方程,由线性化方程判断的稳定性是否能真实地反映实际的运动,即考虑到非线性项时,它是否仍然稳定;(2)公式(1.8)没有经过线性化,因此其结果也能说明非线性情形的稳定性,但所给的往往是稳定的过分苛刻的充分条件;(3)按特征值定义稳定性与按能量定义稳定性是否等价.我们在本文中利用[1]中提到的Ляпунов泛函解决了第(1)个问题,利用[2]中的结果解决了第(3)个问题.对于第(2)个问题则还未能有所改进.

二、线性化情形中运动稳定性的定义

在本节中,为叙述方便起见,我们针对 $k=1$ 的情形来加以说明.由于此时我们对基本扰动波数 α 未加任何限制,所以这样作并不失去一般性.如此,在公式(1.6)中 c_k , φ_k 等所带之附标就都不写了,于是它成为

$$(D^2 - k^2 \alpha^2)^2 \varphi = i \alpha R [(\bar{u} - c)(D^2 - \alpha^2) \varphi - (D^2 \bar{u}) \varphi] \quad (2.1)$$

$$\text{当 } y = \pm 1 \text{ 时 } \quad \varphi = \frac{d\varphi}{dy} = 0 \quad (2.2)$$

用 $\varphi_1, \varphi_2, \dots$ 表示(2.1)的特征函数, c_1, c_2, \dots 表示对应的特征值.则任给一满足

边界条件 (2.2) 的四阶可微函数 $F(y)$, 都可展为 $\varphi_1, \varphi_2, \dots$ 的级数

$$F(y) = \sum_{j=1}^{\infty} a_j \varphi_j \tag{2.3}$$

(2.1) 的关联 (adjoint) 方程为⁽⁴⁾

$$(D^2 - k^2 \alpha^2)^2 G(y) = -i \alpha R [(D^2 - \alpha^2)(\bar{u} - \beta) G(y) - (D^2 \bar{u}) G(y)] \tag{2.4}$$

其关联的边界条件为

$$y = \pm 1 \text{ 时 } \quad G = \frac{dG}{dy} = 0 \tag{2.5}$$

这一特征值问题的特征值集合 β_1, β_2, \dots 与 c_1, c_2, \dots 互为共轭复数, 即

$$\beta_j = c_j^*$$

若其特征函数为 G_1, G_2, \dots , 则 G_j 与 φ_j 满足双正交条件. 即

$$\int_{-1}^1 G_i^* (\alpha^2 \varphi_j - \varphi_j'') dy = \int_{-1}^1 \varphi_i (\alpha^2 G_j^* - G_j^{*''}) dy = \delta_{ij} \tag{2.6}$$

而且 $F(y)$ 也可展为 G_j 的级数

$$F(y) = \sum_{j=1}^{\infty} b_j G_j \tag{2.7}$$

(2.3) 中的 a_j 与 (2.7) 中的 b_j 都不难利用双正交条件 (2.6) 算出.

在 [2] 中证明了 (2.3) 与 (2.7) 不但是绝对一致收敛, 而且其展式的系数还满足关系式

$$\frac{1}{M} \|F\|^2 \leq \sum_{j=1}^{\infty} |a_j|^2 \leq \frac{1}{m} \|F\|^2 \tag{2.8}$$

$$m \|F\|^2 \leq \sum_{j=1}^{\infty} |b_j|^2 \leq M \|F\|^2$$

其中 m, M 为某两个正数, 与 α 有关, 而

$$\|F\|^2 = \int_{-1}^1 F^* (\alpha^2 F - F'') dy \tag{2.9}$$

现在我们来研究 (1.3) 展式中的一项 $\psi_1(y, t)$, 它代表扰动的一个谐分量. 它作为 (1.6) 的解应满足边界条件 (1.7), 并且应为四阶可微. 因此, 在 $t=0$ 时它可展为 φ_j 的级数

$$\psi_1(y, 0) = \sum_{j=1}^{\infty} h_j \varphi_j$$

易见, 如果只考虑线性化的情形, 则 $\psi_1(y, t)$ 对 φ_j 的展式将为

$$\psi_1(y, t) = \sum_{j=1}^{\infty} h_j e^{-i \alpha c_j t} \varphi_j \tag{2.10}$$

且

$$\frac{1}{M} \|\psi_1\|^2 \leq \sum_{j=1}^{\infty} |h_j e^{-i \alpha c_j t}|^2 \leq \frac{1}{m} \|\psi_1\|^2 \tag{2.11}$$

现在我们来研究 $\|\psi_1\|^2$ 的意义。由定义

$$\|\psi_1\|^2 = \int_{-1}^1 \psi_1^* (\alpha^2 \psi_1 - \psi_1'') dy = \int_{-1}^1 (\alpha^2 |\psi_1|^2 + |\psi_1'|^2) dy$$

另一方面，对应于这一谐分量的扰动能量等于

$$T_1 = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi/\alpha} \int_{-1}^1 (u_1^2 + v_1^2) dx dy$$

又

$$u_1 = \frac{\partial}{\partial y} (\psi_1 e^{i\alpha x} + \psi_1^* e^{-i\alpha x}) = \frac{\partial \psi_1}{\partial y} e^{i\alpha x} + \frac{\partial \psi_1^*}{\partial y} e^{-i\alpha x}$$

$$v_1 = -\frac{\partial}{\partial x} (\psi_1 e^{i\alpha x} + \psi_1^* e^{-i\alpha x}) = -i\alpha (\psi_1 e^{i\alpha x} - \psi_1^* e^{-i\alpha x})$$

将它们代入上式，即得

$$T_1 = \frac{2\pi}{\alpha} \int_{-1}^1 (\alpha^2 |\psi_1|^2 + |\psi_1'|^2) dy = \frac{2\pi}{\alpha} \|\psi_1\|^2 \quad (2.12)$$

由 (2.11) 与 (2.12) 可以见到，如果一切特征值 c_j 的虚部都小于零，则 $\sum_{j=1}^{\infty} |h_j e^{-i\alpha c_j t}|^2$ 将单

调下降而趋于零，这时必然有 $\|\psi_1\|^2 \rightarrow 0$ ，即 $T_1 \rightarrow 0$ 。反之，若 $T_1 \rightarrow 0$ ，则 $\sum_{j=1}^{\infty} |h_j e^{-i\alpha c_j t}|^2$ 必也

趋于零，于是 c_j 的虚部一定都小于零。

由此可见，在线性化的情形中，按特征值定义的稳定性，与按扰动能量定义的稳定性是完全等价的。

在非线性的情形中，按特征值定义稳定性已没有意义，但按扰动能量来定义稳定性还是有意义的。

三、平行流稳定性理论中线性化方法的理论根据

下面我们来证明，在按扰动能量来定义运动稳定性时，如果对某一周期性扰动 $\psi(x, y, t)$ 来说，它的各次谐分量的 Orr-Sommerfeld 方程的特征值的虚部都小于零，即按一次近似来说，运动是渐近稳定的，则在初始扰动能量足够小时，考虑了非线性项，运动仍然是渐近稳定的。

为此，我们引用 [1] 中的结果，即引入扰动的二次泛函。我们可以引入特殊形式的泛函 $U(\xi, \eta, p, q)$

$$U = \iiint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} e^{-ik\alpha p} e^{ik\alpha q} \frac{G_{kn}^*(\xi) G_{kn}(\eta)}{-ik\alpha(c_{kn} - c_{kn}^*)} \Delta\psi(p, \xi, t) \Delta\psi(q, \eta, t) dp dq d\xi d\eta \quad (3.1)$$

其中 G_{kn} 为对应第 k 个谐分量的 Orr-Sommerfeld 特征值问题的关联问题中的第 n 个特征函数， c_{kn} 为对应的特征值，“*”号表示共轭复数。上式中 p, q 的积分限由 0 到 $\frac{2\pi}{\alpha}$ ； ξ, η 的积分限为由 -1 到 $+1$ 。根据假定， $\text{Im } c_{kn} < 0$ ，故 (3.1) 的分母是负的实数，且有不等于零

的上界。(3.1) 中的 N 值将在下面确定。

由 [2] 中的结果 (那里研究了 φ 的特征值问题, 其结果对于 G 也是对的), 可知当 $n \rightarrow \infty$ 时, 有

$$G_{kn} = O\left(\frac{1}{n}\right) \tag{3.2}$$

$$|\operatorname{Im} c_{kn}| = O(n^2) \tag{3.3}$$

因此, (3.1) 中的核是绝对且一致收敛的。

容易验算, 若

$$\psi_k = \sum_{n=1}^{\infty} a_{kn} \varphi_{kn} \tag{3.4}$$

其中 φ_{kn} 是第 k 个谐分量的 Orr-Sommerfeld 特征值问题的特征函数, 则

$$U = \left(\frac{2\pi}{\alpha}\right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{|a_{kn}|^2}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \tag{3.5}$$

如果仅仅利用线性化的方程, 把 U 对时间 t 求导数, 则易得

$$\frac{dU}{dt} = \left(\frac{2\pi}{\alpha}\right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \tag{3.6}$$

这是因为在 [1] 中已证明了当利用 (1.4) 时, 有

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{-1}^1 G_{kn}^*(\xi) A_k(\xi, t) d\xi = -i a c_{kn} \int_{-1}^1 G_{kn}^*(\xi) A_k(\xi, t) d\xi = i a c_{kn} a_{kn}$$

现在我们考虑非线性项的影响, 即利用 (1.2) 式对 U 求导数, 这时可得

$$\frac{dU}{dt} = \left(\frac{2\pi}{\alpha}\right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 + H \tag{3.7}$$

其中

$$\begin{aligned} H = & \iiint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} e^{-ik\alpha p} e^{-ik\alpha q} \frac{G_{kn}^*(\xi) G_{kn}(\eta)}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \\ & \cdot \left\{ \Delta\psi(p, \xi, t) \left[\frac{\partial\psi}{\partial q} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial\eta} - \frac{\partial\psi}{\partial\eta} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial q} \right] + \Delta\psi(q, \eta, t) \right. \\ & \left. \cdot \left[\frac{\partial\psi}{\partial p} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial\xi} - \frac{\partial\psi}{\partial\xi} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial p} \right] \right\} dp dq d\xi d\eta \end{aligned}$$

其中第一个方括号中的 $\psi = \psi(q, \eta, t)$, 而第二个方括号中的 $\psi = \psi(p, \xi, t)$ 。

令 H_1 表示 H 中的第一项, 即

$$\begin{aligned} H_1 = & \iiint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} e^{-ik\alpha p} e^{ik\alpha q} \frac{G_{kn}^*(\xi) G_{kn}(\eta)}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \\ & \cdot \Delta\psi(p, \xi, t) \left[\frac{\partial\psi}{\partial q} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial\eta} - \frac{\partial\psi}{\partial\eta} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial q} \right] dp dq d\xi d\eta \end{aligned}$$

先对 p 和 ξ 积分, 利用 (1.3), (2.6) 和 (3.4), 可得

$$H_1 = \frac{2\pi}{\alpha} \iint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{a_{kn}}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} G_{kn}(\eta) e^{ik\alpha q} \cdot \left[\frac{\partial \psi}{\partial q} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial \eta} - \frac{\partial \psi}{\partial \eta} \frac{\partial(\Delta\psi)}{\partial q} \right] dq d\eta$$

利用分部积分, 可得

$$\begin{aligned} H_1 &= \frac{2\pi}{\alpha} \iint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{a_{kn}}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \left[G'_{kn}(\eta) e^{ik\alpha q} \frac{\partial \psi}{\partial q} \Delta\psi \right. \\ &\quad \left. - G_{kn}(\eta) e^{ik\alpha q} (ika) \frac{\partial \psi}{\partial \eta} \Delta\psi \right] dq d\eta \\ &= \frac{2\pi}{\alpha} \iint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{a_{kn}}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \left[-\frac{ika}{2} e^{ik\alpha q} G'_{kn}(\eta) \left(\frac{\partial \psi}{\partial q} \right)^2 \right. \\ &\quad \left. - G''_{kn}(\eta) e^{ik\alpha q} \frac{\partial \psi}{\partial q} \frac{\partial \psi}{\partial \eta} + \frac{ika}{2} e^{ik\alpha q} G'_{kn}(\eta) \left(\frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right)^2 \right. \\ &\quad \left. + (ika)^2 G_{kn}(\eta) e^{ik\alpha q} \frac{\partial \psi}{\partial q} \frac{\partial \psi}{\partial \eta} - \frac{ika}{2} e^{ik\alpha q} \left(\frac{\partial \psi}{\partial q} \right)^2 \right. \\ &\quad \left. + \frac{ika}{2} e^{ik\alpha q} G'_{kn}(\eta) \left(\frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right)^2 \right] dq d\eta \end{aligned}$$

由于 $ak \leq \alpha N$, $\left| \frac{\partial \psi}{\partial q} \frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right| \leq \frac{1}{2} \left(\left| \frac{\partial \psi}{\partial q} \right|^2 + \left| \frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right|^2 \right)$, 于是

$$\begin{aligned} |H_1| &\leq \frac{2\pi}{\alpha} \iint \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{|a_{kn}|}{-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)} \times 3[\max(\alpha^2 N^2, 1)] \\ &\quad \cdot \max[|G_{kn}|, |G'_{kn}|, |G''_{kn}|] \times \left[\left(\frac{\partial \psi}{\partial q} \right)^2 + \left(\frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right)^2 \right] dq d\eta \\ &\leq \frac{2\pi}{\alpha} \times 3 \times \max[\alpha^2 N^2, 1] \times \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} \\ &\quad \cdot \left\{ \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\max[|G_{kn}|, |G'_{kn}|, |G''_{kn}|]^2}{[-ika(c_{kn} - c_{kn}^*)]^2} \right\}^{1/2} \\ &\quad \cdot \iint \left[\left(\frac{\partial \psi}{\partial q} \right)^2 + \left(\frac{\partial \psi}{\partial \eta} \right)^2 \right] dq d\eta \end{aligned}$$

由[2]可知, 当 $n \rightarrow \infty$ 时, $G'_{kn} = O(1)$, $G''_{kn} = O(n)$, 而 $-ika(c_{kn} - c_{kn}^*) = O(n^2)$, 故上式第二个级数收敛, 且其值仅与 N 有关, 因此最后可得

$$|H_1| \leq \frac{m_1}{2} \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} T$$

其中 m_1 仅与 N 有关, $T = \frac{1}{2} \iint [(\frac{\partial \psi}{\partial q})^2 + (\frac{\partial \psi}{\partial n})^2] dq d\eta$ 是扰动能量.

对 H 中的第二项也可以得出与上述完全相同的估计. 于是最后得

$$|H_1| \leq m_1 \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} T$$

将上式代入 (3.7), 可得

$$\frac{dU}{dt} \geq \left(\frac{2\pi}{a}\right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 - m_1 \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} T \quad (3.8)$$

另一方面, 我们有^[3]

$$\frac{\partial I'}{\partial t} = \int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \frac{d\bar{u}}{dy} u v dx dy - \frac{1}{R} \int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \left(\frac{\partial u}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial x} \right)^2 dx dy \quad (3.9)$$

而

$$u = \frac{\partial \psi}{\partial y} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \psi'_k e^{ik\alpha x}, \quad v = -\frac{\partial \psi}{\partial x} = -\sum_{k=-\infty}^{\infty} ik\alpha \psi_k e^{ik\alpha x}$$

于是

$$\int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \frac{d\bar{u}}{dy} u v dx dy = \frac{2\pi}{a} \sum_{k=1}^{\infty} ik\alpha \int_{-1}^1 \frac{d\bar{u}}{dy} (\psi_k \psi_k^* - \psi_k \psi_k'^*) dy$$

因而

$$\int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \frac{d\bar{u}}{dy} u v dx dy \leq \frac{2\pi}{a} \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right| \sum_{k=1}^{\infty} k\alpha \int_{-1}^1 (|\psi_k|^2 + |\psi_k'|^2) dy \quad (3.10)$$

此外

$$\int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \left(\frac{\partial u}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial x} \right)^2 dx dy = \frac{2\pi}{a} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \int_{-1}^1 [(k\alpha)^4 |\psi_k|^2 + 2(k\alpha)^2 |\psi_k'|^2 + |\psi_k''|^2] dy \quad (3.11)$$

注意

$$T = -\frac{1}{2} \int_0^{2\pi/a} \int_{-1}^1 \psi \Delta \psi dx dy = \frac{\pi}{a} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \int_{-1}^1 [(k\alpha)^2 |\psi_k|^2 + |\psi_k'|^2] dy$$

令

$$T_k = \frac{\pi}{a} \int_{-1}^1 [(k\alpha)^2 |\psi_k|^2 + |\psi_k'|^2] dy \quad (k=1, 2, \dots)$$

则

$$T = T_0 + \sum_{k=1}^{\infty} T_k \quad (3.12)$$

其中

$$T_0 = \frac{2\pi}{\alpha} \int_{-1}^1 |\psi'_k|^2 dy$$

把(3.10), (3.11)代入(3.9), 可得

$$\begin{aligned} \frac{\partial I}{\partial t} \leq & \frac{2\pi}{\alpha} \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right| \left(\sum_{k=1}^{\infty} k\alpha \int_{-1}^1 [|\psi_k|^2 + |\psi'_k|^2] dy - \frac{2}{R} \left(T_0 + \sum_{k=1}^{\infty} (k\alpha)^2 T_k \right. \right. \\ & \left. \left. + \frac{\pi}{\alpha} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \int_{-1}^1 |\psi'_k|^2 dy \right) \right) \end{aligned}$$

选择一整数 $N > 0$, 使得当 $k > N$ 时有 $k\alpha > \max \left(2R \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right|, 2R, 1 \right)$, 如此, 则

$$\frac{2\pi}{\alpha} \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right| k\alpha \int_{-1}^1 [|\psi_k|^2 + |\psi'_k|^2] dy < \frac{1}{R} k^2 \alpha^2 T_k$$

故上式可进一步写成

$$\begin{aligned} \frac{\partial T}{\partial t} & < \frac{2\pi}{\alpha} \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right| k\alpha \sum_{k=1}^N \int_{-1}^1 [|\psi_k|^2 + |\psi'_k|^2] dy - \frac{1}{R} N^2 \alpha^2 \sum_{k=N+1}^{\infty} T_k - \frac{2}{R} T_0 \\ & < m_2 \sum_{k=1}^N T_k - m_3 \sum_{k=N+1}^{\infty} T_k - \frac{2}{R} T_0 \end{aligned} \quad (3.13)$$

其中

$$m_2 = 2 \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right| N\alpha \cdot \max \left[\frac{1}{\alpha^2}, 1 \right], \quad m_3 = \frac{1}{R} N^2 \alpha^2$$

现在, 我们作 Ляпунов 泛函

$$V = -\kappa U + T$$

其中 $\kappa > 0$, 其值在以下定出. 于是 V 是定正的, 且 $V > T$. 但是由 U 的定义和 (2.8), (2.12), (3.12) 式, 又知存在一正数 $m_4 > 0$ (仅与 α, N 有关), 使

$$|U| < m_4 T$$

因此

$$T < V < (1 + \kappa m_4) T = m_5 T, \quad m_5 = 1 + \kappa m_4 \quad (3.14)$$

由(3.8)与(3.13), 又有

$$\begin{aligned} \frac{dV}{dt} \leq & -\kappa \left(\frac{2\pi}{\alpha} \right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 - m_3 \sum_{k=N+1}^{\infty} T_k - \frac{2}{R} T_0 \\ & + \kappa m_4 \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} T + m_2 \sum_{k=1}^N T_k \end{aligned}$$

仍然是根据 (2.8), 知存在正数 m_6, m_7 (它们仅与 α, N 有关), 使得

$$m_6 \sum_{k=1}^N T_k \leq \left(\frac{2\pi}{\alpha} \right)^2 \sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \leq m_7 \sum_{k=1}^N T_k$$

故若选择 κ 使 $\kappa m_6 > 2m_2$, 则

$$\frac{dV}{dt} \leq -m_2 \sum_{k=1}^N T_k - m_3 \sum_{k=N+1}^{\infty} T_k - \frac{2}{R} T_0 + \kappa m_1 \left[\sum_{k=-N}^N \sum_{n=1}^{\infty} |a_{kn}|^2 \right]^{1/2} T$$

若令 $M_1 = \min(m_2, m_3, \frac{1}{R})$, $M_2 = \kappa m_1 m_7$, 则

$$\frac{dV}{dt} \leq -M_1 T + M_2 T^{3/2} = -M_1 \left(1 - \frac{M_2}{M_1} T^{1/2} \right) T \tag{3.15}$$

其中的 M_1, M_2 只与 α, N 有关, 但 N 又完全取决于 α , 故它们仅与 α 有关.

现在我们来证明, 只要初始扰动能量足够小, 则当时间 $t \rightarrow \infty$ 时, 它必趋于零, 因而运动是渐近稳定的.

事实上, 由 (3.15) 可得

$$V \leq V_0 - \int_0^t M_1 \left(1 - \frac{M_2}{M_1} T^{1/2} \right) T dt$$

而由 (3.14) 得 $T^0 < m_6 V_0$, 其中 $T^0 = T(0)$, 从而

$$V < m_6 T^0 - \int_0^t M_1 \left(1 - \frac{M_2}{M_1} T^{1/2} \right) T dt \tag{3.16}$$

另一方面, 由 (3.9) 可知

$$\frac{\partial T}{\partial t} < \left| \int_0^{2\pi/\alpha} \int_{-1}^1 \frac{d\bar{u}}{dy} u v dx dy \right|$$

因此, 利用 $|uv| \leq \frac{1}{2}(u^2 + v^2)$, 易得

$$\frac{\partial T}{\partial t} < \gamma T$$

其中 $\gamma = \frac{1}{2} \max \left| \frac{d\bar{u}}{dy} \right|$, 因此

$$T < T^0 e^{\gamma t} \tag{3.17}$$

现选一数 t_0 , 使得

$$\frac{1}{2} M_1 T^0 t_0 = m_6 T^0 \quad \text{即} \quad t_0 = \frac{2m_6}{M_1}$$

则当初始扰动

$$T^0 < \left(\frac{1}{2} \frac{M_1}{M_2} \right)^2 e^{-\gamma t_0} = \left(\frac{1}{2} \frac{M_1}{M_2} \right)^2 e^{-\gamma \frac{2m_6}{M_1}} \tag{3.18}$$

运动必然是渐近稳定的.

这是因为, 在满足 (3.18) 的条件下, 当 $t < t_0$ 时有 $\frac{M_2}{M_1} T^{1/2} < \frac{1}{2}$. 因而如果自运动开始 T 就增加, 则在上述条件下, 有

$$\int_0^{t_0} M_1 \left(1 - \frac{M_2}{M_1} T^{1/2} \right) T dt > m_6 T^0$$

于是将有 $V < 0$, 但这是不可能的. 因此 T 不能一直增加. 不但如此, 且 $\frac{M_2}{M_1} T^{1/2} < \frac{1}{2}$ 一定永

远成立。因为， T 自 T^0 增加到使这一条件破坏所需之时间显然是大于 t_0 的，而在此过程中 $T > T^0$ 的时间不会小于 t_0 ，但在这一段时间内，根据 (3.16)， V 已变为负值，这是不可能的。据此，证实了上述的论断。

但在 $\frac{M_2}{M_1} T^{1/2} < \frac{1}{2}$ 的条件下，由 (3.16)，有

$$V < m_0 T^0 - \frac{1}{2} \int_0^t M_1 T dt$$

因此，如果 T 不趋于零，则 V 也将变为小于零，如上所述，这是不可能的，因此，必然有

$$\lim_{t \rightarrow \infty} T = 0$$

这就是所要证明的。

用同样的方法可以证明，如果 Orr-Sommerfeld 方程的特征值有虚部大于零的，但没有等于零的，则在考虑了非线性项后，它也不能是稳定的。因为这时可以选择 κ ，使得 V 不再是定正的，但其导数在扰动能量足够小时却仍然是定负的。这样就可以证明在一定的初始扰动下（使 V 取负值），即使初始扰动很小，但能量至少增至一定之值，即运动不能是稳定的。

参 考 文 献

- [1] 周恒, Ляпунов关于运动稳定性的某些定理在连续介质力学中的推广, 力学学报, 8, 1(1956).
- [2] 周恒, 李骊, Orr-Sommerfeld 方程的特征值问题及展开定理, 应用数学和力学, 2, 3(1981).
- [3] Lin, C. C., *Theory of Hydrodynamic Stability*. Cambridge, (1955).
- [4] Наимарк, М. А., *Линейные Дифференциальные Операторы*, Гиттл, Москва, (1954).

On Liapounoff's Method in the Theory of Stability of Laminar Fluid Flows

Zhou Heng Li Li

(Tianjin University, Tianjin)

Abstract

In [1], Zhou extended some Liapounoff's theorems of the theory of stability in the case of plane laminar fluid flows. In [2], Zhou and Li investigated the eigenvalue problem and expansion theorems associated with Orr-Sommerfeld equation, and obtained some new results. In this paper, based on the results of [1] and [2], we shall prove: (1) For the linearized problem the definition of stability according to the eigenvalues of Orr-Sommerfeld equation and that according to the perturbation energy are equivalent to each other; (2) The method of linearization is admissible for the stability problem of plane laminar fluid flows for sufficiently small initial disturbance.