

Rossby 波的不稳定性

周清甫

(数学力学系)

摘 要

本文利用 Benjamin 边波带干扰的概念, 考察了 Rossby 波的不稳定性, 给出了不稳定性判据.

如果考虑大气层或海洋的大范围运动, 不计粘性影响, 但计及由于地球旋转引起的柯氏力水平分量, 在 β 平面假定下流层的运动方程为⁽¹⁾

$$\frac{D}{Dt}(\nabla^2 - \alpha^2)\phi + \beta \frac{\partial \phi}{\partial x} = 0 \quad (1)$$

$$\alpha^2 = f_0^2/gh, \quad \beta = df/dy, \quad f = f_0 + \beta(y - y_0)$$

D/Dt 是物质导数, h —流层厚度

坐标系的规定是: x 轴从西向东, y 轴取南北向, 经无量纲化(仍用 t, x, y 表示无量纲量), 方程(1)为:

$$\frac{D}{Dt}(\nabla^2 - 1)\phi + \frac{\partial \phi}{\partial x} = 0 \quad (2)$$

它有一个波动解:

$$\phi_0 = a \cos \theta. \quad (3)$$

其中

$$\theta = kx + ly - \sigma t.$$

(k, l, σ) 满足频散关系

$$(k^2 + l^2 + 1)\sigma + k = 0 \quad (4)$$

本文目的是证明基本波(3)在下述干扰 ϕ_1, ϕ_2 作用下, 若条件(9)满足, 则运动不稳定; 若(9)不满足, 则运动稳定. ϕ_1, ϕ_2 为:

$$\begin{cases} \phi_1 = a_1 \cos \theta_1 \\ \phi_2 = a_2 \cos \theta_2 \end{cases} \quad (5)$$

$$\begin{cases} \theta_1 = k_1(1+m)x + l_1(1+n)y - \sigma_1(1+\sigma')t - \gamma_1 \\ \theta_2 = k_2(1-m)x + l_2(1-n)y - \sigma_2(1-\sigma')t - \gamma_2 \end{cases} \quad (6)$$

并且 $(k_1, l_1, \sigma_1), (k_2, l_2, \sigma_2)$ 满足(4)

$$(k_1^2 + l_1^2 + 1)\sigma_1 + k_1 = 0$$

$$(k_2^2 + l_2^2 + 1)\sigma_2 + k_2 = 0 \quad (7)$$

以及共振干扰条件:

$$\left. \begin{aligned} k_1 + k_2 - k &= 0 \\ l_1 + l_2 - l &= 0 \\ \sigma_1 + \sigma_2 - \sigma &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

文献[2]指出, 满足条件(7)、(8)的 (k_1, l_1, σ_1) 和 (k_2, l_2, σ_2) 总是存在的。判别条件(9)式为

$$k_1^2 + l_1^2 < k^2 + l^2 < k_2^2 + l_2^2 \quad (9)$$

这种不稳定性概念是Benjamin^[3]在研究水波不稳定性时提出来的, 称为边带波干扰不稳定性。

由(6)、(8)可知

$$\left. \begin{aligned} \theta - \theta_1 &= \theta_2 + \gamma + o(m) \\ \theta - \theta_2 &= \theta_1 + \gamma + o(m) \end{aligned} \right\} \quad (10)$$

其中 $\gamma = \gamma_1 + \gamma_2$, 由此可预估到在二阶干扰下, ϕ_0, ϕ_1 可以激发 ϕ_2 , 而 ϕ_0, ϕ_2 也可以激发 ϕ_1 。这就有可能产生相互激发作用, 使基本波 ϕ_0 不稳定。

为了使 ϕ_1, ϕ_2 是一个有意义的干扰波, 还应要求 $(k_1(1+m), l_1(1+n), \sigma_1(1+\sigma'))$ 、 $(k_2(1-m), l_2(1-n), \sigma_2(1-\sigma'))$ 满足近似的频散关系, 即要求它们代入(7)后其线性部分为零, 而二阶项让其在非线性调制中与其他量取得平衡, 这可通过 a_1, a_2, γ 随时间缓慢变化来实现, “边带带”概念认为 (m, n, σ') 是小量:

$$(m, n, \sigma') = O(ka) \quad (11)$$

由此给出线性部分为0的式子:

$$\begin{aligned} \sigma_1(k_1^2 + l_1^2 + 1)\sigma' + k_1(1 + 2\sigma_1 k_1)m + 2\sigma_1 l_1^2 n &= 0 \\ \sigma_2(k_2^2 + l_2^2 + 1)\sigma' + k_2(1 + 2\sigma_2 k_2)m + 2\sigma_2 l_2^2 n &= 0 \end{aligned} \quad (12)$$

(12)给出了约束 (m, n, σ') 的两个线性方程, 所以其中只有一个量可以任意选择(在一阶范围内), 由(12)知, 选定其中之一量, 例如 m 是 $O(ka)$ 阶, 则 n, σ' 也是 $O(ka)$ 阶。这就使(11)式的提法成立, 由(12)还可得到以后要用的式子:

$$\begin{aligned} &\left\{ k_1^2(1+m)^2 + l_1^2(1+n)^2 + 1 \right\} \sigma_1(1+\sigma') + k_1(1+m) \\ &= 2\sigma_1\sigma'(k_1^2 m + l_1^2 n) + \sigma_1(k_1^2 m^2 + l_1^2 n^2) = O(k^2 a^2) \\ &\left\{ k_2^2(1-m)^2 + l_2^2(1-n)^2 + 1 \right\} \sigma_2(1-\sigma') + k_2(1-m) \\ &= 2\sigma_2\sigma'(k_2^2 m - l_2^2 n) + \sigma_2(k_2^2 m^2 + l_2^2 n^2) = O(k^2 a^2) \end{aligned} \quad (13)$$

现在开始证明稳定性问题。取 ϕ 为:

$$\phi = \phi_0 + \phi_1 + \phi_2 + P_1 a a_1 \sin(\theta + \theta_1) + P_2 a a_2 \sin(\theta + \theta_2) \quad (14)$$

ϕ 中的 ϕ_1 、 ϕ_2 是干扰项， ϕ_0 为主波，而 $P_1aa_1\sin(\theta+\theta_1)$ 、 $P_2aa_2\sin(\theta+\theta_2)$ 是在两阶调制中引起的非共振干扰项， P_1 、 P_2 在解题中决定。将 ϕ 简写为 $\phi=\phi_0+\phi$ ，代入(14)，注意到 ϕ_0 满足方程(2)，就可得：

$$\begin{aligned} (\nabla^2\phi-\phi)_t+\phi_x &= a(k^2+l^2)(l\phi_x-k\phi_y)\sin\theta \\ &\quad - a(k\nabla^2\phi_y-l\nabla^2\phi_x)\sin\theta+\phi_x\nabla^2\phi_y-\phi_y\nabla^2\phi_x \end{aligned} \quad (15)$$

代 $\phi=a_1\cos\theta_1+a_2\cos\theta_2+P_1aa_1\sin(\theta+\theta_1)+P_2aa_2\sin(\theta+\theta_2)$ 到(15)中，运用(8)、(10)，并把 a_1 、 a_2 、 γ_1 、 γ_2 视为时间 t 的缓慢变化函数，忽略三阶项：

方程(15)的左边项为

$$\begin{aligned} &-(\tau_1^2+1)\dot{a}_1\cos\theta-(\tau_2^2+1)\dot{a}_2\cos\theta_2-\sigma'_2(\tau_1^2+1)a_1\sin\theta_1 \\ &-\sigma'_2(\tau_2^2+1)a_2\sin\theta_2-(\tau_1^2+1)a_1\sigma'_1\sin\theta_1-(\tau_2^2+1)a_2\sigma'_2\sin\theta_2 \\ &-a_1(\tau_1^2+1)\dot{\gamma}_1\sin\theta_1-a_2(\tau_2^2+1)\dot{\gamma}_2\sin\theta_2-a_1k'_1\sin\theta_1 \\ &-a_2k'_2\sin\theta_2+P_1aa_1\left\{(\tau_3^2+1)\sigma_3+k_3\right\}\cos(\theta+\theta_1) \\ &+P_2aa_2\left\{(\tau_4^2+1)\sigma_4+k_4\right\}\cos(\theta+\theta_2)+0(a^2a_1, a^2a_2, a_1a_2) \end{aligned} \quad (16)$$

(15)的右边为：

$$\begin{aligned} &\frac{1}{2}aa_2M(\tau_2^2-\tau^2)\cos(\theta_1+r)+\frac{1}{2}aa_1M(\tau^2-\tau_1^2)\cos(\theta_2+\gamma) \\ &+\frac{1}{2}aa_1M(\tau_1^2-\tau^2)\cos(\theta+\theta_1)+\frac{1}{2}aa_2M(\tau^2-\tau_2^2)\cos(\theta+\theta_2). \end{aligned} \quad (17)$$

比较 $\cos(\theta+\theta_1)$ 、 $\cos(\theta+\theta_2)$ 的项，则 P_1 、 P_2 即可确定：

$$\begin{aligned} P_1 &= \frac{1}{2}M(\tau_1^2-\tau^2)\left\{(\tau_3^2+1)\sigma_3+k_3\right\}^{-1} \\ P_2 &= \frac{1}{2}M(\tau^2-\tau_2^2)\left\{(\tau_4^2+1)\sigma_4+k_4\right\}^{-1} \end{aligned} \quad (18)$$

上述几个式子中引入的新记号是

$$\begin{aligned} M &= kl_1(1+n)-lk_1(1+m)=-lk_2(1-m)+kl_2(1-n) \\ \tau^2 &= k^2+l^2, \tau_1^2 = k_1^2(1+m)^2+l_1^2(1+n)^2 \\ \tau_2^2 &= k_2^2(1-m)^2+l_2^2(1-n)^2 \\ \tau_3^2 &= [k+k_1(1+m)]^2+[l+l_1(1+n)]^2 \\ \tau_4^2 &= [k+k_2(1-m)]^2+[l+l_2(1-n)]^2 \\ k_3 &= k+k_1(1+m), \sigma_3 = \sigma+\sigma_1(1+\sigma') \\ k_4 &= k+k_2(1-m), \sigma_4 = \sigma+\sigma_2(1-\sigma') \\ \gamma &= \gamma_1+\gamma_2, (\dot{\cdot}) \equiv \frac{d}{dt}(\cdot). \end{aligned} \quad (19)$$

$$k'_1 = k_1(1+m), \quad k'_2 = k_2(1-m), \quad \sigma'_1 = \sigma_1(1+\sigma'), \quad \sigma'_2 = \sigma_2(1-\sigma')$$

由[3]的 § 4 可以推知, 不失一般性, 可认为: $(\tau_3^2+1)\sigma_3+k_3 \neq 0$, $(\tau_4^2+1)\sigma_4+k_4 \neq 0$, 这使(18)式有效。

展开 $\cos(\theta_1+\gamma)$ 、 $\cos(\theta_2+\gamma)$ 并比较(16)、(17)两式中 $\sin\theta$ 、 $\cos\theta$ 的系数, 得两组方程:

$$\left. \begin{aligned} \frac{1}{2} aa_2 M (\tau_2^2 - \tau^2) \cos\gamma &= -(\tau_1^2 + 1) \dot{a}_1 \\ \frac{1}{2} aa_1 M (\tau^2 - \tau_1^2) \cos\gamma &= -(\tau_2^2 + 1) \dot{a}_2 \end{aligned} \right\} \quad (20)$$

$$\left. \begin{aligned} -\frac{1}{2} aa_2 M (\tau_2^2 - \tau^2) \sin\gamma &= -(\tau_1^2 + 1) a_1 \sigma'_1 - a_1 (\tau_1^2 + 1) \dot{\gamma}_1 - a_1 k'_1 \\ -\frac{1}{2} aa_1 M (\tau^2 - \tau_1^2) \sin\gamma &= -(\tau_2^2 + 1) a_2 \sigma'_2 - a_2 (\tau_2^2 + 1) \dot{\gamma}_2 - a_2 k'_2 \end{aligned} \right\} \quad (21)$$

这是两组调幅和调相的方程, 引入符号:

$$\begin{aligned} \nu_1 &= 1 + \tau_1^2, \quad \nu_2 = 1 + \tau_2^2 \\ \mu_1 &= \tau_1^2 - \tau^2, \quad \mu_2 = \tau^2 - \tau_2^2 \end{aligned} \quad (22)$$

将(21)两式相加, 得

$$\dot{\gamma} = -\frac{aM}{2} \sin\gamma \left(\frac{a_2 \mu_2}{a_1 \nu_1} + \frac{a_1 \mu_1}{a_2 \nu_2} \right) - (\sigma'_1 + \sigma'_2) - \left(\frac{k'_1}{\nu_1} + \frac{k'_2}{\nu_2} \right) \quad (23)$$

$$\left. \begin{aligned} \dot{a}_1 &= \left(\frac{1}{2} M \right) \left(\frac{\mu_2}{\nu_1} \right) aa_2 \cos\gamma \\ \dot{a}_2 &= \left(\frac{1}{2} M \right) \left(\frac{\mu_1}{\nu_2} \right) aa_1 \cos\gamma \end{aligned} \right\} \quad (24)$$

由(24)可得到第一个积分式:

$$\frac{\nu_1}{\mu_2} a_1^2 - \frac{\nu_2}{\mu_1} a_2^2 = \text{const.} \quad (25)$$

(m, n, δ') 是小量, 所以若判别条件(9)不满足的话, 则从(22)式可知 μ_1, μ_2 的符号相反而 ν_1, ν_2 始终为正数。此时(26)式变为

$$\frac{\nu_1}{|\mu_2|} a_1^2 + \frac{\nu_2}{|\mu_1|} a_2^2 = \text{const.} \quad (26)$$

这即是说 a_1, a_2 不能被激发增长, 运动是稳定的。这证明了问题的后半部分。现在证明当(9)满足时, 运动不稳定。(9)式意味着 μ_1, μ_2 同号。不失一般性设 $\mu_1 < 0, \mu_2 < 0$ 。

现在找第二个通积分。用(24)式可得:

$$\frac{d}{dt} (a_1 a_2) = \frac{1}{2} a M \cos\gamma \left\{ \frac{\mu_2}{\nu_1} a_2^2 + \frac{\mu_1}{\nu_2} a_1^2 \right\}$$

将(23)式乘以 $a_1 a_2 \cos\gamma$, 并利用 $d \left(\frac{\nu_1}{\mu_2} a_1^2 \right) / dt = M a a_1 a_2 \cos\gamma$ 可得第二个积分式:

$$a_1 a_2 \sin \gamma + \frac{1}{Ma} \left(\frac{v_1}{\mu_2} a_1^2 \right) \left\{ \frac{k_1'}{v_1} + \frac{k_2'}{v_2} + \bar{\sigma} \right\} = 0$$

记
$$\alpha_1 = \frac{1}{aM} \left[\left(\frac{k_1'}{v_1} + \frac{k_2'}{v_2} \right) + \bar{\sigma} \right] \left(\frac{v_1 v_2}{\mu_1 \mu_2} \right)^{\frac{1}{2}} \tag{27}$$

$$A_1^2 = \frac{v_1}{|\mu_2|} a_1^2, \quad A_2^2 = \frac{v_2}{|\mu_1|} a_2^2, \quad \bar{\sigma} = \sigma_1' + \sigma_2'$$

则两个通积分可写为 (注意 $|\mu_1| = -\mu_1$)

$$\left. \begin{aligned} A_1 A_2 \sin \gamma - \alpha_1 A_1^2 &= \rho \\ A_1^2 - A_2^2 &= -2\alpha_1 \rho (1 - \nu) \end{aligned} \right\} \tag{28}$$

其中 ρ, ν 是待定常数, 由初始条件确定. 将(25)两边平方, 利用(29)式, 则得:

$$\left(\frac{d}{dt} A_1^2 \right)^2 = \frac{B^2}{\alpha_1^2} \left\{ (1 - \alpha_1^2) A_1^4 - 2\alpha_1 \rho \nu A_1^2 - \rho^2 \right\} \tag{29}$$

其中
$$B = \frac{k_1'}{v_1} + \frac{k_2'}{v_2} + \bar{\sigma}$$

此式与[3]中(44)式相同 (只须将 α 改为 $-\alpha_1$), 由[3]的讨论可知, 当

$$-1 < \alpha_1 < 1 \tag{30}$$

时有解:

$$\begin{aligned} A_1^2(t) &= C + D \cosh \left\{ \left| \frac{B}{\alpha_1} \right| (1 - \alpha_1^2)^{1/2} (t + \tau) \right\} \\ &= C + D \cosh \left\{ \left(\frac{\mu_1 \mu_2}{v_1 v_2} \right)^{1/2} |aM| (1 - \alpha_1^2)^{1/2} (t + \tau) \right\}. \end{aligned} \tag{31}$$

即振幅成正指数增长, 运动不稳定.

留下的问题是: 必须证明当 m 适当选择时, (30)式是满足的. 由(19)和(22)可知

$$\alpha_1 = \frac{1}{aM} \left(\frac{k_1'}{v_1} + \frac{k_2'}{v_2} + \bar{\sigma} \right) \left(\frac{v_1 v_2}{\mu_1 \mu_2} \right)^{1/2}$$

由(13)式可知:

$$\begin{aligned} \frac{k_1'}{v_1} + \frac{k_2'}{v_2} + \bar{\sigma} &= \frac{1}{v_1} \left\{ 2\sigma_1 \sigma' (k_1^2 m + l_1^2 n) + \sigma_1 (k_1^2 m^2 + l_1^2 n^2) \right\} \\ &+ \frac{1}{v_2} \left\{ 2\sigma_2 \sigma' (k_2^2 m + l_2^2 n) + \sigma_2 (k_2^2 m^2 + l_2^2 n^2) \right\} = 0 (k^2 a^2) \end{aligned} \tag{32}$$

又因(9)的不等式总是成立的, 所以

$$\mu_1 \sim \mu_2 = 0(1) \tag{33}$$

而
$$M = 0(1) \tag{34}$$

由(32)–(34)可知

$$a_1 = 0(ka) \quad (35)$$

即 a_1 满足条件(30)

参 考 文 献

- [1] Longuet-Higgins *Proc. Roy. Soc., A* 279(1965).
- [2] Longuet-Higgins *Proc. Roy. Soc., A* 299(1967).
- [3] Benjamin, *J. Fluid Mech.*, 27(1967).

On Instability of Rossby Waves

Zhou Qingfu

Abstract

Using the Benjamin's concept of side-band perturbations, we consider the instability of Rossby waves. A instability criterion has been given.