

同心円筒間、粘性流の遷移

東大 宇宙研 仲矢 長次

1. はじめに

長さ l の同心円筒の間に流体をとじこめ、円筒を一定の角速度 Ω_1 で回転させると、その粘性によつて流体もまた円筒の面に沿つて回転する。外円筒の角速度 Ω_2 を一定にし、内円筒の角速度 Ω_1 を除々にあげていくと、 Ω_1 のある値においては、一様な回転流 ($\omega \rightarrow 0$ の流れ) は軸方向に周期性を持つが流れにかからずのが観察される。 $\omega \rightarrow 0$ の安定性は最初テイラーによって研究された。 $\omega = 0$ の安定問題は軸対称擾乱の基準を決定する固有価問題として定式化され、
 $\omega = 0$ 。

級の理論によると $\omega \rightarrow 0$ の流れの安定性は l の長さ元の λ^2 に λ^2 に比例する。特徴づけられる λ は l の無次元数 R

$$R = \Omega_1 (r_2 - r_1)^2 / \nu , \quad (1.1)$$

$\varepsilon = \nu / \rho$ は流体の粘性率である。他の一つは円筒の角速度の比

$$\kappa = J_2 / J_1 \quad (1, 2)$$

である。たゞ一つの無次元パラメタ

$$\alpha = (r_2 - r_1) / r_1 \quad (1, 3)$$

は実験では一定にすぎないが通常であることを考へて、一つの値として固定してとり扱つてよいである。 $\varepsilon = \varepsilon, R_1$ と R_2 とはそれぞれ内、外円筒の半径である。安定性をきめる固有(直問題)をとくと、軸方向の波数入をもつ複屈折増率 γ が $\varepsilon \kappa + \gamma < 0$, λ と R_1 によつて表わされ、特にゼロ、増率の場合は $\varepsilon = \varepsilon$ の λ と γ の間の関係が生ずる。そのような中立と不安定の関係式を満足するレイルズ数 R_λ は各々 κ の値に対する最小値 R_c を $\lambda = \lambda_c$ とす。だから $\varepsilon = R_c$ と $\kappa = \kappa_c$ といふと、それは $\varepsilon = \varepsilon$ における流れの安定性をきめる曲線である。最初にあらわれた軸対称の複屈折に対する臨界レイルズ数をきめるという意味で第一境界と名付けてよい。

レイルズ数がこの第一境界をこえて上がると、アーリー流れの不稳定性以上、生成する軸対称流れは又 $(\omega - \omega^2)$ 以来多くの研究者により、このうへられて、很多の非線形な流れをきめる漸近理論^{3, 4)} は波数入を固定しておき、中立曲線 $R = R_\lambda$ の上で振動が

$$\varepsilon = (R - R_\lambda)^{1/2} \quad (1.4)$$

の程度の平衡値をもつて流れが可能であることを示す。

結果は運動方程式の3次までの商略 $\varepsilon^3 = 0$ を得た。より高次の近似を求めるには積分面で仕事があると思われる。このための組織化が著者⁵⁾（土、2提案され）⁶⁾。

3.

更にレインルス数を上げると、円筒周の流れは R_c の程度であるが、(1)較めて小さな α にて全く失かず、左様子をもつ。(2) α が 1 の程度であるとき、流れは R_c より下り、と大きくなるほどまで軸対称性を失ふ事なく、左下の下の強さが R_c と α (=增加する) につれて増加する。この場合に興味あるのは対象はこのような波数をもつ軸対称の流れが存在するとかつてゐるかという、非線形現象の方程式の解の一意性が失うたことの問題である。実験では流体をあらわす、左高さまで消え、その高さ、零から生ずるはずの細胞の数が定まつてゐる⁶⁾。 $\varepsilon = 3\pi r d \alpha / \ln \left(1 + \frac{r}{R_c} \right)$ とし、軸対称と非線形の流れは R_c が R_c と ε と α と r と θ の方向に波をもつ、つまり非軸対称流れが現れるか? などと云ふことは軸対称の流れに対する非軸対称の擾乱、成長を議論して、軸対称の流れの安定性を左右境界を見出せるとある。この曲線は古典的な問題とされるが、左境界と右

のが適当である。つまり $\varepsilon = \varepsilon_0$ のとき $\lambda_c = 0$ の第二境界理論論述に示す方法を用いたところであるといふ。

軸対称うず流れの非軸対称擾乱に対する安定性は π^1 ピー等⁸⁾ によって解析された。これはうず流れと擾乱との波数が同じであると仮定して、うず流れのよどみまりの振動に対する重複角 α を、かく乱の増加率 ε^2 の程度で決定された。この計算は $\alpha = 70^\circ$ に対してある。これは近似方程式で行われたが、結果は軸対称うず流れは軸方向に同じ位相をもつ擾乱に対して安定で、 $1/2\pi$ 周期、即位相の擾乱に対して不安定であるといつてある。その後イーハレ⁹⁾ は近似方程式を数値積分することによって $K=0$ に対して軸対称うず流れの安定限界を示すレイルズ数を π^1 ピー等と同じ仮定の下で求めている。これより線形理論による λ_c と λ'_c と λ''_c の関係式を用いて $\lambda_c = \lambda'_c + (\lambda''_c - \lambda'_c) \sin \alpha / \pi$ と軸対称うず流れに対する波長 λ_c は λ'_c と λ''_c の和であることを正しくつけている。軸対称うず流れの波長 λ_c は λ'_c の波長 λ'_c と非軸対称擾乱の成長率 ε^2 の程度で著者によると論じられており¹⁰⁾ 、 λ'_c は ε^2 の波数で示され、非軸対称擾乱の成長率 ε^2 の程度で示される。一方、非軸対称擾乱の増加率を計算すると、その第一項と第二項の両方 ε^2 の程度

2-1 から不安定性を示す方法は、(1) 各々が引合ひとつと
 と(2) 互り、(3) ある第3項を無視する。(4) ではない。これは任意の次数の増加率をもつた、組織的な方法が展開される。(5) 詳しく述べる。

2. 有限振動中のうき出しの決定

(1) 空間座標 r , θ と z と t , τ , 固有共通軸と z 軸に之らの、対応する速度成分 u , v と w とする。ただし u - v - w の方程式と連続の方程式は

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{v}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + w \frac{\partial u}{\partial z} - \frac{v^2}{r} = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial r} + \nu \left(\nabla^2 u - \frac{u}{r^2} - \frac{2}{r^2} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right), \quad (2, 1)$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial r} + \frac{v}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + w \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{uv}{r} = - \frac{1}{\rho r} \frac{\partial p}{\partial \theta} + \nu \left(\nabla^2 v + \frac{2}{r^2} \frac{\partial u}{\partial \theta} - \frac{v}{r^2} \right), \quad (2, 2)$$

$$\frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial r} + \frac{v}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} + w \frac{\partial w}{\partial z} = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial z} + \nu \nabla^2 w, \quad (2, 3)$$

$$\frac{\partial u}{\partial r} + \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0, \quad (2, 4)$$

$\tau = \tau(t)$ (時間), p は圧力, ρ は密度, ν (粘性率) $= \sigma^2$, σ \equiv γ^2

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}. \quad (2.5)$$

方程式(2.1)-(2.4)は次の条件をもつ。

$$\bar{u} = 0, \quad \bar{v} = Ar + \frac{B}{r}, \quad \bar{w} = 0, \quad \frac{dp}{dr} = \frac{\rho \bar{v}^2}{r}. \quad (2.6)$$

(2.6)は次の境界条件をもつ。

$$A = \frac{\Omega_1 r_1^2 - \Omega_2 r_2^2}{r_1^2 - r_2^2}, \quad B = \frac{(\Omega_1 - \Omega_2) r_1^2 r_2^2}{r_2^2 - r_1^2} \quad (2.7)$$

ここで、距離 $d = r_2 - r_1$ を特徴的長さ、 d^2/ν を特徴的時間 $\Omega_1 d / \alpha$ を特徴的速度、 $\rho \Omega_1 \nu / \alpha$ を特徴的压力である。方程式は三次元の形になります。ただし ν は一次の変数

$$\chi = \frac{r - r_1}{d}, \quad (2.8)$$

$$\bar{\Phi}_1 = u, \quad \bar{\Phi}_2 = v, \quad \bar{\Phi}_3 = w, \quad \bar{\Phi}_4 = p, \quad \bar{\Phi}_5 = \frac{\partial v}{\partial z}, \quad \bar{\Phi}_6 = \frac{\partial w}{\partial z} \quad (2.9)$$

を導入すれば、式を支配方程式は次のように表されます

$$\frac{\partial \bar{\Phi}_i}{\partial z} + P_{ij} \bar{\Phi}_j + \frac{\partial}{\partial t} M_{ij} \bar{\Phi}_j = \frac{R}{\chi} \bar{\Phi}_j Q_{jk} \bar{\Phi}_k \quad (2.10)$$

ここで $i = 1, 2, 3$ 。 P_{ij} は $\partial/\partial z$ 、 $\partial/\partial \theta$ を含む導算子です。 M_{ij} は $\partial/\partial z$ の一次の変数をもつ。 R は定数で、厳密解(2.6)は次のようになります

$$\bar{\varphi}_1 = 0, \quad \bar{\varphi}_2 = \frac{(1-k)(1+\alpha)^2}{(2+\alpha)\alpha} \left(\frac{\xi}{\alpha} - \frac{(1-k(1+\alpha)^2}{(1-k)(1+\alpha)^2} \frac{\alpha}{\xi} \right),$$

$$\bar{\varphi}_3 = 0, \quad \frac{d\bar{\varphi}_4}{dx} = \frac{R\xi}{\alpha} \bar{\varphi}_2^2, \quad \bar{\varphi}_5 = \frac{d\bar{\varphi}_2}{dx}, \quad \bar{\varphi}_6 = 0. \quad (2, 11)$$

右限振動の軸方向擾乱を $\varphi_i = \bar{\varphi}_i + \varphi_i$ とすれば、 φ_i は $\bar{\varphi}_i$ の $\sqrt{\alpha}$ 倍である

$$\bar{\varphi}_i = \bar{\varphi}_i + \varphi_i \quad (2, 12)$$

とおきて微分方程式は次の形となる

$$\frac{\partial \varphi_i}{\partial x} + E_{ij} \varphi_j + \frac{\partial}{\partial t} M_{ij} \varphi_j = \frac{R}{\alpha} \varphi_i K_{ijk} \varphi_k \quad (2, 13)$$

を得る。境界条件は円筒面上の速度成分が $x=0, l=3$ で $\varphi_i = 0$

となる。

$$\varphi_1 = \varphi_2 = \varphi_3 = 0, \quad x=0, l=3 \quad (2, 14)$$

である。軸方向の運動方程式は $i=2, 3, 6$ のとき φ_i は a のべき級数で表される

$$\varphi_i = \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} X_i(n, g) \exp(i g \lambda z) a^n. \quad (2, 15)$$

$$g = n - 2m. \quad X_i(n, g) \neq X_i(n, -g), \quad i=3, 6 \quad (2, 16)$$

$$X_i(n, g) = X_i(n, -g), \quad \text{otherwise} \quad (2, 17)$$

必要十分条件。振動方程式を満たす $X_i(n, g)$

$$\frac{da}{dt} = \sum s_{2n-1} a^{2n-1} \quad (2, 18)$$

$s = 1 - s_n$ はあとかきめくべき定数である。 $\chi_i(n, g)$ によって
方程式をつくり、 s_n を次々と求めると、平衡振動は

$$\sum_n s_{2n-1} a^{2n-2} = 0$$

から決定される。 $s = 1 - s_n$ は常に振動中で軸計算をする
ために必要である。 $s = 1 - s_n$ 。

3. 軸計算と運動の安定性

前節で求めたうねり、安定性を論ずるためには
軸計算を複数回 φ_i' を方程式に代入してその成長をみ
よう。すな

$$\dot{\varphi}_i = \overline{\varphi}_i + \varphi_i' + \varphi_i'' \quad (3, 1)$$

を運動方程式に代入すると

$$\frac{d\varphi_i'}{dt} + E_{ij} \varphi_j' + \frac{\partial}{\partial t} M_{ij} \varphi_i' = \frac{R}{\alpha} (\varphi_i' F_{ijk} \varphi_k + \varphi_j' F_{ijk} \varphi_k') \quad (3, 2)$$

$\varphi_1' \neq 0$ 。 $\varphi_1' = 0$ は二つの場合がある。 $\varphi_1' \neq 0$ の場合は、境界条件は
 $\varphi_1' \neq 0$ と同様

$$\varphi_1' = \varphi_2' = \varphi_3' = 0, \quad x=0, 1 \quad (3, 3)$$

方程式 (3, 2) の係数は a によって決まり、

このべきの係数は $i^k \theta^k$ の係数を表す β の基底性を $\beta = i^k \theta^k$
 β 。この係数は θ の係数であるから、この式は 5 方程式、
 解け

$$\varphi_i' = \exp[i(m\theta + \mu z)] \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} b^+ \chi_i^+(n, g) e^{ig\lambda z} \\ + \sum_{m=0}^{\infty} b^- \chi_i^-(n, g) e^{-ig\lambda z}, \quad g = n - 2m \quad (3.4)$$

と既定で β 、 $\gamma = m$ は整数、 μ は定数である。拡張 $b^\pm(t)$
 は次の方程式で左方既定で β

$$\frac{db^+}{dt} = \sum s_{2n+1}^{++} b^+ + \sum s_{2n+1}^{+-} b^-, \quad (3.5)$$

$$\frac{db^-}{dt} = \sum s_{2n+1}^{-+} b^+ + \sum s_{2n+1}^{--} b^-. \quad (3.6)$$

(3.4) - (3.6) の左方既定の方程式の解を求める = φ は
 何らかの形で t 乗の t^{α} となる。これを代入して a の係数を φ
 $t^{\alpha-1} t^{\alpha-2} \dots t^1$ の係数を φ と置く

$$\frac{d}{dx} \chi_i^+(n, g) + L_{ij}(\mu + g\lambda) \chi_j^+(n, g) + \sum_{k=0}^{(n-g)/2} [(n-2k-1) s_{2k+1} M_{ij} \chi_j^+(n-2k, g) \\ + s_{2k+1}^{++} M_{ij} \chi_j^+(n-2k, g) + s_{2k+1}^{+-} M_{ij} \chi_j^-(n-2k, g)] \\ = R \sum_{s=1}^{n-1} \sum_{\ell=0}^m \left\{ \chi_i^+(s, s-2\ell) N_{ijk} [g - s + 2\ell] \lambda \right\} \chi_k(n-s, g-s+2\ell) \\ + \chi_i(s, s-2\ell) N_{ijk} [\mu + (g-s+2\ell)\lambda] \chi_k^+(n-s, g-s+2\ell), \quad (3.7)$$

$\Sigma = \{ L_{ij}(\lambda), N_{ijk}(\lambda) \mid E_{ij}, F_{ijk} \text{ が } z \in \theta \text{ のとき } 3 \text{ 次方}\text{程}\}$
 $\Sigma \ni \lambda \in im \text{ は } \lambda \text{ が } z \in \theta \text{ のとき } 3 \text{ 次方程の解である。} \chi_i^+(n, g) \text{ と } \chi_i^-(n, g) \text{ は } \lambda \text{ が } z \in \theta \text{ のとき } 3 \text{ 次方程の解である。境界条件は}$

$$\chi_i^\pm(n, g) = 0, \quad i=1, 2, 3, \quad x=0, 1 \quad (3.8)$$

である。上の方程式と境界条件から $\chi_i^\pm(n, g)$ のために β 同様に複数の β を特長づけ式 $(3.5)-(3.6)$ の係数を用いて求められる。ただし μ_n を代入すると

$$\frac{d\beta^+}{dt} = B^{++}\beta^+ + B^{+-}\beta^-, \quad (3.9)$$

$$\frac{d\beta^-}{dt} = B^{-+}\beta^+ + B^{--}\beta^-, \quad (3.10)$$

$\Sigma = \{ \Sigma \}$

$$B^{++} = \sum s_{2n+1}^{++} a^{2n}, \quad B^{+-} = \sum s_{2n+1}^{+-} a^{2n}, \\ B^{-+} = \sum s_{2n+1}^{-+} a^{2n}, \quad B^{--} = \sum s_{2n+1}^{--} a^{2n}, \quad (3.11)$$

上の連立方程式 $(3.9)-(3.10)$ は

$$\beta^\pm = C^\pm \exp(\zeta t) \quad (3.12)$$

の解で $t \in \mathbb{R}$ を代入すると

$$(B^{++} - \zeta) C^+ + B^{+-} C^- = 0, \quad (3.13)$$

$$B^{-+} C^+ + (B^{--} - \zeta) C^- = 0. \quad (3.14)$$

が得られ、(3,13)-(3,14) の両立のための条件

$$\begin{vmatrix} B^{++}-\zeta & B^+- \\ B^{-+} & B^{--}-\zeta \end{vmatrix} = 0 \quad (3,15)$$

から ζ を決定する下限回転角成長率 α が求められ、1 回、2 回軸対称の不安定性が示す。

4. 結論

同心円筒間の軸対称うず流れの安定性を (3,13) と (3,14) の漸近的表現式を $t \gg 1/\varepsilon$, $\varepsilon \ll 1$ で非軸対称擾乱の成長を論じたが適当であるとすれば、擾乱の増加率を計算の結果は擾乱の波数とうず流れの波数が同じ ω , 位相が $1/2\pi$ ずれることから、うず速く成長する ω は ω_c である。このよう $\omega = \omega_c$ で、 R_c^* を $K = R_2/R_1 \rightarrow 1$ で描いてみると、この曲線は $\omega \approx 1/\varepsilon < \omega_c + \delta \omega$ となる、古典力学の一端界に極めて近く位置している。2つ、安定境界は $K = -0.78$ で交わる、 K が -0.78 より大きくなることは不可能である。 $K = -0.78$ より下では、うず流れは非軸対称擾乱によって必ず不安定となるから、 $\omega = \omega_c$ まで安定式を利用して計算。この場合には有限振幅、非軸対称うず流れの軸対称擾乱に対する安定性を考えた必要がある。 R_c^* と R_c の差は K が大きくなると増加する、 $K = 0.6$ と $0.16 R_c$ は差す。

($\alpha = 0,05$) 一方 $R_c^* = \text{未知} + 3$ λ_c^* は古典的方程式 λ_c とは異
なり ($k = -0,78$ とは両者一致), λ_c^* は k が大きくなると
小さくなる。この事実はコールズの実験とよく一致する。
3。

文献

1. G. I. Taylor, Phil. Trans. A 223 (1923) 289.
2. J. T. Stuart, J. Fluid Mech. 4 (1958) 1.
3. A. Davey, J. Fluid Mech. 14 (1962) 336.
4. R. C. DiPrima, Nonlinear Partial Differential Equations
(Academic Press, New York, 1967)
5. C. Nakaya, J. Phys. Soc. Japan 36 (1974) 1164.
6. H. Snyder, J. Fluid Mech. 35 (1969) 273.
7. D. Coles, J. Fluid Mech. 21 (1965) 385.
8. A. Davey, J. Fluid Mech. 31 (1968) 17.
9. P. M. Eagles, J. Fluid Mech. 49 (1971) 529.
10. C. Nakaya, J. Phys. Soc. Japan 33 (1972) 1503.
11. C. Nakaya, J. Phys. Soc. Japan 38 (1975) 576.