

В векторной алгебре пространства операция деления на вектор не рассматривается, поскольку считается неопределенной и потому бессмысленной. Между тем, можно показать, что эта операция в той или иной форме неизбежно присутствует в теоретических положениях, хотя явным образом это обстоятельство не констатируется. Например, радиус-вектор r в трехмерном пространстве X, Y, Z вполне определяет некоторую кривую в этом пространстве и его дифференциал (вектор!):

$$dr = i dx + j dy + k dz \quad (1)$$

в определении производной какой-либо функции S по радиус-вектору:

$$\frac{dS}{dr} = f(x, y, z)$$

как раз и приводит к необходимости ясного понимания процедуры деления на вектор. Ее не замалчивать надо, а исследовать. В частности, на этом именно примере.

Свойство «мнимости», рассмотренное в работе «Комплексная функция», позволяет вектор (1) представить в комплексном виде:

$$dr = dx + j\sqrt{dy^2 + dz^2} \quad (2)$$

или в эквивалентном виде:

$$dr = |dr| \cos \alpha + j |dr| \sin \alpha = |dr| \cdot e^{j\alpha} \quad (3)$$

где $\cos \alpha = \frac{dx}{|dr|}$ - направляющий косинус по оси X . Действительно, вынося за

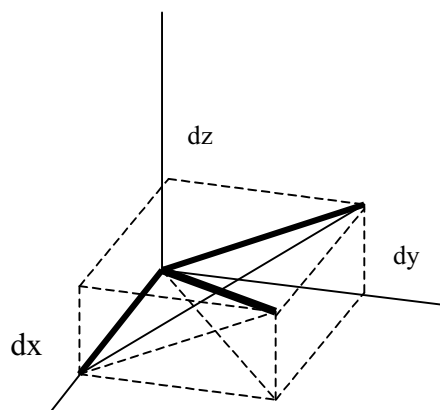


Рис.1. Вектор в комплексной форме

скобки модуль, вектор (1) можно выразить через его направляющие косинусы:

$$dr = |dr|(i \cos \alpha + j \cos \beta + k \cos \gamma),$$

которые, соответственно, равны:

$$\cos \alpha = \frac{dx}{|dr|}, \quad \cos \beta = \frac{dy}{|dr|}, \quad \cos \gamma = \frac{dz}{|dr|}$$

На рис.1 рассматриваемый вектор разложен на компоненты по осям, но выделены только его компонента по оси X и компонента в плоскости $Y0Z$, образованная из двух компонент по осям Y и Z их векторным сложением. Это очевидно и не требует более подробных комментариев. Но

теперь на основании равенства (3) можно операцию деления на вектор представить корректным отношением:

$$\frac{1}{dr} = \frac{e^{-j\alpha}}{|dr|} \quad (4)$$

и, конечно же, немедленно применить его к решению проблемы дивергенции центрального поля. Вообще говоря, ни справочная, ни учебная литература по математике эту проблему не ставит. То есть, ее как бы и нет. Следовательно, сначала надо явно обозначить эту проблему.

Если координаты, от которых зависит упомянутая выше функция S , в свою очередь, зависят от некоторого параметра t :

$$x = x(t), \quad y = y(t), \quad z = z(t), \quad (5)$$

то равенства (5) есть ни что иное, как параметрическое задание радиус-вектора r :

$$r = ix + jy + kz \quad (6)$$

Производная величины S по параметру t определяется, как известно, соотношением:

$$\frac{dS}{dt} = \frac{\partial S}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial S}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial S}{\partial z} \frac{dz}{dt}, \quad (7)$$

правую часть которого формально можно представить в виде скалярного произведения двух векторов:

$$\frac{\partial S}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial S}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial S}{\partial z} \frac{dz}{dt} = \nabla S \cdot \frac{dr}{dt}, \quad (8)$$

где: $\nabla S = \left(i \frac{\partial}{\partial x} + j \frac{\partial}{\partial y} + k \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot S$ может быть как вектором, так и скаляром, в зависимости от

характера величины S , что и вынуждает говорить именно о формальном представлении. Однако, не только формально, но и по существу, производную (7), как известно, можно выразить и через иной параметр, например, через параметр r :

$$\frac{dS}{dt} = \frac{dS}{dr} \frac{dr}{dt} \quad (9)$$

Но тогда становится очевидным равенство:

$$\frac{dS}{dr} = \nabla S, \quad (10)$$

которое и порождает упомянутую проблему, если в качестве величины S выступает радиус-вектор r . Действительно, этот радиус-вектор порождает центральное поле, дивергенция которого по математическим канонам равна 3:

$$\text{div} r = 3,$$

как это и утверждается на стр. 542 «Справочника по математике» И.Н. Бронштейна и К.А. Семендяева, например. Между тем, непосредственная подстановка значения:

$$S = r$$

в выражение (9) приводит к очевидному результату:

$$\frac{dr}{dt} = \frac{dr}{dr} \frac{dr}{dt}$$

со столь же очевидным выводом:

$$\frac{dr}{dr} = 1,$$

тогда как подстановка этого же значения в выражение (10):

$$\frac{dr}{dr} = \nabla r$$

немедленно приводит к очевидному противоречию математическим канонам. Явным образом это противоречие уместно представить в виде:

$$1 = \frac{dr}{dr} = \nabla r = 3$$

Комплексное представление векторов, рассмотренное выше, показывает, что на самом деле здесь имеет место не противоречие, а принципиально неверное толкование сущности векторного оператора ∇ . Ведь в математике специально подчеркивается его символический характер, отчего *результат его применения не может ставиться в соответствие какому-либо числу*. Этот оператор упрощает вычисления в векторном анализе именно потому, что всегда скрывает в себе тройку чисел, а не одно число. Даже когда эта тройка вся скалярная. Как в случае дивергенции. И подмена этой тройки чисел одним числом – такая же грубая ошибка, как полтора землекопа в задачке школьника, у которого корова плотоядна. Другими словами, конечно же, дивергенция (расхождение) центрального поля равна единице:

$$\operatorname{div} r = 1 \tag{11}$$

Это единственно верный результат в том и только в том смысле, что масштабный коэффициент координатных осей этого поля всюду постоянный и равен единице, а суммировать эту единицу по всем осям в единое число не только нет никакого смысла, но и чревато серьезными недоразумениями. Особенно, когда дивергенция (иных полей) не равна 1. Тогда число, подменяющее ее сущность, просто обязано привести к искажению решаемой задачи и, как следствие, к заведомо неверному результату.

Возможно, в изложенных доводах скрыта ошибка, равноценная ошибке школьника, упомянутой выше. Сомнительно, чтобы такая существенная проблема не была обнаружена или не проявила себя ранее. Тем полезнее было бы обсуждение настоящей работы.