



L'accelerazione di Coriolis richiede di esprimere un prodotto vettoriale con la notazione a indici ripetuti ②

$$\boxed{-2\vec{\Omega} \times \vec{V}} = -2 \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ \Omega_x & \Omega_y & \Omega_z \\ u & v & w \end{vmatrix} = -2 \begin{vmatrix} \bar{e}_1 & \bar{e}_2 & \bar{e}_3 \\ \Omega_1 & \Omega_2 & \Omega_3 \\ u_1 & u_2 & u_3 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} \bar{e}_1 (-2\Omega_2 u_3 + 2\Omega_3 u_2) + \\ + \bar{e}_2 (-2\Omega_3 u_1 + 2\Omega_1 u_3) + \\ + \bar{e}_3 (-2\Omega_1 u_2 + 2\Omega_2 u_1) \end{vmatrix}$$

Utilizzando la funzione (Pseudo tensor) a 3 indici

$$\boxed{\epsilon_{ijk} = \begin{cases} +1 & \text{se } i, j, k \text{ sono una permutazione} \\ & \text{ciclica di } 1, 2, 3 \\ -1 & \text{se } i, j, k \text{ sono una permutazione} \\ & \text{ciclica di } 2, 1, 3 \\ 0 & \text{su tutti gli altri casi} \end{cases}}$$

ovvero

a)  $\epsilon_{123} = \epsilon_{231} = \epsilon_{312} = 1$

b)  $\epsilon_{132} = \epsilon_{321} = \epsilon_{213} = -1$

c) tutti gli altri sono zero

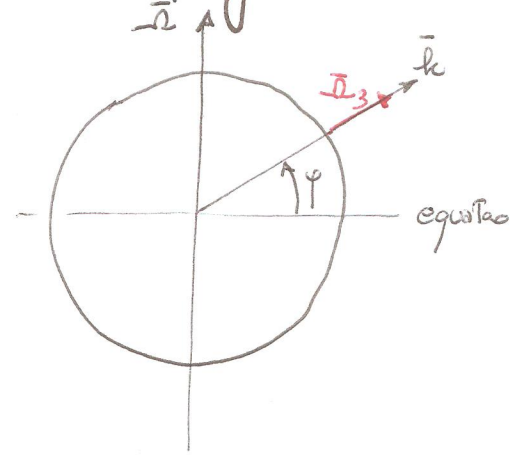
Si può esprimere il prodotto vettoriale  $\vec{a} \times \vec{b}$  come  $(\vec{a} \times \vec{b})_i = \epsilon_{ijk} a_j b_k$  da cui

$$\boxed{-2\vec{\Omega} \times \vec{V} = -2\epsilon_{ijk} \Omega_j u_k}$$

Ricordando che il vettore  $\vec{k} = \vec{E}_3$  e sempre diretto lungo le latitudini ed opposto alla gravità

$\Omega_3 = \Omega \sin \varphi$  con  $\varphi$  latitudine

$\Omega_1$  e  $\Omega_2$  dipendono dalla scelta degli assi x ed y che sono ortogonali a  $\vec{k}$



Spesso è prassi definire il vettore  $\vec{f} = (f_1, f_2, f_3)$

dove  $f_1$  e  $f_2$  sono il valore assunto da  $2\Omega_1$  e  $2\Omega_2$  rispettivamente, mentre  $f_3 = 2\Omega \sin \varphi$

Nel caso dell'orientazione degli assi x e y secondo la convenzione delle scienze atmosferiche e oceaniche ovvero x tangente ai paralleli e orientato verso est e y tangente ai meridiani e orientato verso nord, si ha:

$f_1 = 0 ; f_2 = 2\Omega \cos \varphi ; f_3 = 2\Omega \sin \varphi$

Quindi si usa anche la notazione

$-2\vec{\Omega} \times \vec{v} = -\epsilon_{ijk} f_j \omega_k$

Il gradiente di pressione nella notazione ad indici assume la forma: (4)

$$-\frac{1}{\rho} \bar{\nabla} p = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x_i} \quad i \in \{1, 2, 3\}$$

L'accelerazione di gravità nella notazione ad indici assume la forma:

fissato a 3 assi  $\bar{e}_3 = \bar{k}$

$$\bar{g} = -\delta_{i3} g$$

dove  $g$  è il modulo del vettore accelerazione di gravità mentre la funzione  $\delta_{ij}$  è definita come segue.

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{se } i=j \quad i, j \in \{1, 2, 3\} \\ 0 & \text{se } i \neq j \quad i, j \in \{1, 2, 3\} \end{cases}$$

Il termine degli stress è dato, per ciascuna componente delle derivate del laplaciano della velocità moltiplicato per la viscosità. Quindi nella notazione ad indici rispettivamente

$$\nu \nabla^2 \bar{v} = \nu \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_j \partial x_j} \quad i, j \in \{1, 2, 3\}$$

$$\nu \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_j \partial x_j} = \nu \left[ \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_2^2} + \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_3^2} \right]$$

indici ripetuti  
quindi sommare tutti gli addendi  $\forall j \in \{1, 2, 3\}$

