

# SLUNEČNÍ ROTACE

- diferenciablem
- rovnice o 30% více než póly
- radiativní zóna rotuje ~ rigidně
- dif. rot. → klíčový ingredient dynamika

## Effekt rotace na vnitřní strukturu

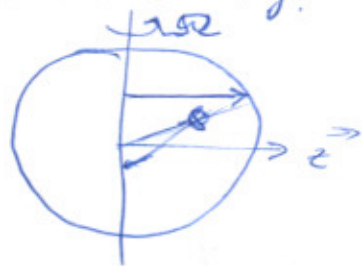
- o ↳ ve hydrostatické rovnováze musí být modifikována - započítat ↳ odstředivé síly:

$$\nabla P = -\rho g + \rho \Omega^2 \vec{s}$$

$$= -\rho \nabla \phi + \rho \Omega^2 \vec{s} =$$

$$= -\rho \nabla \psi$$

zahrnuje gravitaci i odstředivé



pokud  $\Omega$  konstantní na vařeich <sup>síly</sup> ⇒ má potenciál

$$\Omega^2 s = -\nabla V, \quad V = -\int_0^s \Omega^2 s ds$$

$\nabla \phi \parallel \nabla V \Rightarrow$  isoplochy  $\psi$  jsou totožné s plochama konst. tlaku → závisí jen na  $\psi$

pokud  $\rho = \text{const} \Rightarrow T$  je též funkce pouze  $\psi$ ,  
jinak  $T/\rho$  je konstantní na ekvipotenciálních površích  $P = \int T/\rho$

Dále:  $\nabla P = -\rho \nabla \psi \quad | \quad \nabla \times$

$$\nabla \times \nabla P = -\nabla \times (\rho \nabla \psi) = \cancel{\rho \nabla \times \psi}$$

$$= 0 = -(\nabla \rho) \times (\nabla \psi) + \underbrace{\rho (\nabla \times \nabla \psi)}_{=0}$$

$$\underline{0 = \nabla \rho \times \nabla \psi}$$

tedy hustota konstantní na ekvipotenciálních

o Miesto vce kontinuity  $\rightarrow$  Poissonova

$$\Delta \phi = 4\pi G \rho$$

nebo  $\Delta \psi = \Delta \phi + \Delta V = 4\pi G \rho - 2\Omega^2$

o Rovnice přenosu zářeni:

$$\vec{E}_r = - \frac{16\sigma T^3}{3\kappa\rho} \nabla T = - \frac{16\sigma T^3}{3\kappa\rho} \frac{dT}{d\psi} \nabla \psi$$

$$\sim \underline{E_r = f(\psi) \nabla \psi} \quad \text{připis}$$

$$f(\psi) = - \frac{16\sigma T^3}{3\kappa\rho} \frac{dT}{d\psi}$$

o Rovnice energetické rovnováhy

$$\nabla \cdot \vec{E}_r = \rho \epsilon \quad \rightarrow \text{umístě:$$

$$\nabla \cdot L = \frac{dL}{d\psi} (\nabla \psi)^2 + f(\psi) \Delta \psi =$$

$$= \frac{dL}{d\psi} (\nabla \psi)^2 + f(\psi) [4\pi G \rho - 2\Omega^2] = \rho \epsilon$$

↳ tento člen není konstantní na ekvipotenciále

$\Rightarrow$  ~~rigidně~~ rigidně rotující hvězda  $\rightarrow$  rovnice energetické rovnováhy nelze splnit

$\rightarrow$  von Zeipelův paradox (1924)

$\rightarrow$  je třeba zavést další mechanismus transportu energie  $\rightarrow$  meridionální vířivky

charakteristický čas:

$$\tau_{\text{mix}} \sim \frac{GM^2}{L} \frac{1}{\xi} \sim \frac{\tau_{\text{KH}}}{\xi}$$

$$\xi = \frac{\Omega^2}{2\pi G \rho c} \dots \text{popisuje důležitost rotace, } \xi = \frac{f_{\text{rot}}}{f_{\text{grav}}}$$

$\rho \sim 10^3 \text{ kg m}^{-3} \rightarrow \tau_{\text{mix}} \sim 10^{12} \text{ let}$

interpretace: teplo přecházející není vyváženo teplem odcházejícím  $\Rightarrow$  daný element se buď ohřívá nebo odhlazuje víc okolí, vplyvové síly pak vedou k cirkulaci v meridionální rovině.

$\Rightarrow$  není stabilní, musí se měnit, nebo musí být energie vytvářena ve fyzikálně nerealistické formě (z hlediska ~~rozložení~~)

Další práce (Baker & Kippenhahn 1979)  $\rightarrow$  cirkulace se ustaví teprve pro utědlený typ rotace, Roxburgh (1966)  $\rightarrow$  ustaví se pro všechny konzervativní rotační zátěže

$\hookrightarrow$  lze najít stabilní řešení, kdy ale jak rotace tak cirkulace bude nekonzervativní



$\hookrightarrow$  odstředivá síla nebude mít potenciál

$\hookrightarrow$  pro  $\odot$  není globální cirkulace důležitá, ale je důležitá v podpovrchových vrstvách, kde je  $\beta$  malé.

$\hookrightarrow$  Měření rotace

$\hookrightarrow$  Sluneční rotace

### Mechanismus diferenciální rotace

$\rightarrow$  zachování úhlového momenta v konvektivní zóně  
 $\mathcal{L} = r \times p \rightarrow \text{konst.}$

$\vec{v}$  je superpozice rotace  $\langle v_\varphi \rangle$  a meridionální cirkulace:  $\vec{v}_m = (\langle v_r \rangle, \langle v_\theta \rangle)$  a konvektivní rychlosti  $\vec{w}$   
 $\langle \rangle \dots$  průměr pře  $\varphi$  (dekár)

=  $\frac{H}{S} =$

$$\vec{v} = \langle \vec{v} \rangle + \vec{\omega}$$

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \nabla) \vec{v} = -\frac{1}{\rho} \nabla p - \nabla \phi$$

↳ gravitace

$$\frac{\partial p}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \vec{v}) = 0$$

azimuta'lní složka:  $\vec{v} = \langle \vec{v} \rangle + \vec{\omega}$

$$\langle \vec{v} \rangle = v_\varphi = r \sin \vartheta \Omega = s \Omega$$

$$\frac{\partial v_\varphi}{\partial t} + v_\varphi \langle \nabla \cdot \vec{v} \rangle_\varphi = 0 \quad | \cdot s \rho$$

$$\frac{\partial p}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \vec{v})_\varphi = 0 \quad | \cdot s \rho$$

zauvažujeme  $\frac{\partial p}{\partial t}$

~~$$\frac{\partial p}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \vec{v})_\varphi = 0$$~~

~~$$\frac{\partial}{\partial t} (\rho s^2 \Omega) + \nabla \cdot (\rho s v_\varphi \vec{v}) = 0$$~~

úhlový moment

$$s \rho \frac{\partial v_\varphi}{\partial t} + s \rho (\vec{v} \cdot \nabla) v_\varphi = 0 \quad | \langle \rangle_\varphi$$

$$\nabla \cdot (\rho \vec{v}) = 0 \quad \leftarrow \text{anelasticita}$$

$$(\rho \vec{v} \cdot \nabla) v = \nabla \cdot (\rho \vec{v} \vec{v}) - (\nabla \cdot \rho \vec{v}) v = \nabla \cdot (\rho \vec{v} \vec{v})$$

$$v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ v_\varphi \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_r \\ v_\vartheta \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \omega_r \\ \omega_\vartheta \\ \omega_\varphi \end{pmatrix}$$

rotace

$\vec{v}_m$

kouvetce

$$\frac{\partial}{\partial t} (s \rho v_\varphi) + \nabla \cdot (s \rho \langle \vec{v} v_\varphi \rangle_\varphi) = 0$$

$$\begin{aligned}
\langle \vec{v}^2 v_\varphi \rangle_\varphi &= \langle (\vec{v}_\varphi + \vec{v}_M + \vec{w}) (v_\varphi + w_\varphi) \rangle_\varphi = \\
&= \langle \cancel{v_\varphi v_\varphi} + \cancel{v_\varphi v_M} + \cancel{v_\varphi w} + \cancel{v_M v_\varphi} + \cancel{v_M v_M} + \cancel{v_M w} + \cancel{w v_\varphi} + \cancel{w v_M} + \cancel{w w} \rangle_\varphi = \\
&= \langle v_\varphi v_\varphi + v_\varphi v_M + v_\varphi w + v_M v_\varphi + v_M w + w w \rangle_\varphi = \\
&= v_\varphi^2 + v_\varphi \langle v_M \rangle + v_\varphi \langle w \rangle + v_\varphi \langle w_\varphi \rangle + v_M \langle w_\varphi \rangle + \langle w w_\varphi \rangle_\varphi = \\
&= v_\varphi^2 + v_\varphi v_M + \underbrace{\langle w w_\varphi \rangle_\varphi}_{\text{koulonau!}} = \text{neutral! all } \rho_m - w \text{ blizko,} \\
&\quad \text{chovaji se podobne k ideal} \\
&\quad \hookrightarrow \text{nezajimave! vzhledem k } \nabla \cdot (\nabla \cdot \vec{w} = 0)
\end{aligned}$$

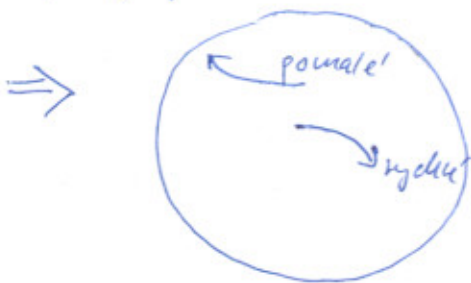
$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} (s \rho v_\varphi) + \nabla \cdot (s \rho v_\varphi \vec{v}_M + \rho s \langle \vec{w} w_\varphi \rangle_\varphi) = 0$$

$$v_\varphi = s \Omega$$

$$\left[ \frac{\partial}{\partial t} (\rho s^2 \Omega) + \nabla \cdot (\rho s^2 \Omega \vec{v}_M + \rho s \langle \vec{w} w_\varphi \rangle_\varphi) = 0 \right]$$

úhledový moment

změna buď meridionální cirkulaci nebo konvekční pohyby.



pokud  $w_\varphi$  roste  $\Rightarrow v_M$  klesá

$\rightarrow$  zrychlováním rovníku

pokud  $w_\varphi$  klesá  $\Rightarrow v_M$  vzroste

$\Rightarrow$  zpomalováním pólů

$\rightarrow$  problém:  $\frac{\partial}{\partial t} \rho$  a  $\nabla \cdot \rho$  nelze zanedbat, protože právě to řídí konvekci.

$\langle w_i w_j \rangle \dots$  Reynoldsův tenzor

$\hookrightarrow Q_{ij} = \langle w_i w_j \rangle$  obecně

střední pole

$\rightarrow$  rozdělení  $Q_{ij}$  do difúzivní a nedifúzivní části

difuzeivni' d'ast - zhlazuje turbulecni' prujem na velky'ch sk'alech.

definujeme:  $(Q_{ry}, Q_{r'y'}) = -v_t \nabla \Omega$

↳ difuzivita

pokud  $\vec{\omega}_M = 0 \Rightarrow$  uniformni' rotace

anisotropicka' viskozita:

$$Q_{ry} = -v_t r \sin^2 \theta \frac{\partial \Omega}{\partial r} + \Lambda_r \sin^2 \theta \Omega$$

$$Q_{r'y'} = -\int v_t \sin^2 \theta \frac{\partial \Omega}{\partial r'} + \Lambda_h \cos^2 \theta \Omega$$

↳ nedifuzeivni' d'ast

$\int v_t \sim \omega$   
charakteristicky  
konvekcnim'ho pole  $\vec{\omega}$

$$\Lambda_r = \Lambda_r(\omega)$$

$$\Lambda_h = \Lambda_h(\sin^2 \theta)$$

$\theta$  ... bezrozm'erny' parametr  $\rightarrow$  separuje zhlazov'aci  
radialni' a horizont'alni'

$\Rightarrow$  pokud  $\vec{\omega}_M = 0$  a  $\Lambda_h = 0 \Rightarrow \Omega = \Omega(r)$  nekonzervativni', nekonalencuje  
 $\nabla P \Rightarrow \vec{\omega}_M \neq 0$

$\Rightarrow \vec{\omega}_M$  ur'ecna tak, aby zadr'ovala  
pozorov'ane'  $\frac{\partial \Omega}{\partial r'}$

pro  $\vec{\omega}_M = 0$  a  $\Lambda_h \neq 0 \rightarrow$  vede k jak'emusi' profilu,  
ktery' bude op'et nekonzervativni'

Details: ~~Atq~~ ... turbulecni' rychlost' elementu

↳ horizont'alni' Coriolisovo zrychleni':  $2\Omega v_\phi \cos \theta$   
b'hem konel'acim'ho casu  $\tau_L$  (Lagrangian)  
vede k rychlosti  $v_{\theta'} = 2 \cos \theta v_\phi \cos \theta \tau_L$

$$\cos \theta \approx \text{Min}(\cos \theta, 1)$$

+ pohyb v men'ional'ni'm sm'erech - op'adne'  
znamen'uje a r - slozka

$$\Rightarrow \langle v_{\theta'}^2 \rangle = 2 \cos \theta (\langle v_\phi^2 \rangle - \langle v_{\theta'}^2 \rangle)$$

$$\langle v_r v_\varphi \rangle = 2 Co_L (\langle v_\varphi^2 \rangle - \langle v_r^2 \rangle) \sin^2 \nu$$

případy: a) pomalá rotace:  $Co \ll 1$

$$\Rightarrow \langle v_r^2 \rangle > \langle v_\varphi^2 \rangle \sim \langle v_{N^2}^2 \rangle$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \Omega}{\partial N^2} \sim 0; \quad \frac{\partial \Omega}{\partial r} < 0$$

b) rychlá rotace:  $Co \sim 1$

$$1. \langle v_\varphi^2 \rangle \sim \langle v_r^2 \rangle / \sin^2 \nu \sim \langle v_{N^2}^2 \rangle / \cos^2 \nu$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \Omega}{\partial N^2} < 0, \quad \frac{\partial \Omega}{\partial r} \Big|_{eq} \text{ malé}, \quad \frac{\partial \Omega}{\partial r} \Big|_{póles} < 0$$

→ konvekční trubice



$$2. \langle v_\varphi^2 \rangle \sim \langle v_r^2 \rangle > \langle v_{N^2}^2 \rangle / \cos^2 \nu$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \Omega}{\partial r} \sim 0, \quad \frac{\partial \Omega}{\partial N^2} < 0$$

→ baranové buňky

Pro ⊙ se očekává: baranové buňky r k z

$$\frac{\partial \Omega}{\partial r} < 0 \quad \text{pod povrchem (kde } Co < 1)$$