

要望があったので、レポート No. 2, No. 3 の解答を配布します。

No.2 の問題 1. (a)  $\text{grad}f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} \rightarrow \text{rot}(\text{grad}f) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial f}{\partial z} \right) - \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right) \\ \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) - \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial f}{\partial z} \right) \\ \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right) - \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$

最後の等式では偏微分の順番を変えても結果が変わらないことを用いた。

(b)  $\vec{A} = \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix}$  とすると、 $\text{rot}\vec{A} = \begin{pmatrix} \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \\ \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} \\ \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \end{pmatrix}$ . これより

$$\text{div}(\text{rot}\vec{A}) = \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right) = 0.$$

最後の等式では偏微分の順番を変えても結果が変わらないことを用いた。

No.2 の問題 2. ベクトル場は  $\vec{A} = (-y, x, 0)$  である。

(a)  $C_1$  を媒介変数表示すると  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ 0 \end{pmatrix}$  ( $0 \leq t \leq \pi/2$ ). これより

$$\begin{aligned} \int_{C_1} \vec{A} \cdot d\vec{r} &= \int_{C_1} (A_x dx + A_y dy + A_z dz) = \int_0^{\pi/2} (A_x \frac{dx}{dt} + A_y \frac{dy}{dt} + A_z \frac{dz}{dt}) dt \\ &= \int_0^{\pi/2} \left( (-\sin t) \frac{d}{dt}(\cos t) + (\cos t) \frac{d}{dt}(\sin t) + 0 \right) dt = \int_0^{\pi/2} (\sin^2 t + \cos^2 t) dt = \frac{\pi}{2}. \end{aligned}$$

(b)  $C_2$  を媒介変数表示すると  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-t \\ t \\ 0 \end{pmatrix}$  ( $0 \leq t \leq 1$ ). これより

$$\int_{C_2} \vec{A} \cdot d\vec{r} = \int_0^1 \left( (-t) \frac{d}{dt}(1-t) + (1-t) \frac{d}{dt}(t) + 0 \right) dt = \int_0^1 (t + 1 - t) dt = 1.$$

(c)  $C_3$  の媒介変数表示は  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-t \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  ( $0 \leq t \leq 1$ ) と  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ t \\ 0 \end{pmatrix}$  ( $0 \leq t \leq 1$ ) の和。

$$\int_{C_3} \vec{A} \cdot d\vec{r} = \int_0^1 (-0) \times \frac{d}{dt}(1-t) dt + \int_0^1 0 \times \frac{d}{dt}(t) dt = 0.$$

No.3 の問題 1. 問題の図の円柱にガウスの法則を適用すると、 $\int_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = E(r) \times 2\pi rh = (\lambda h)/\epsilon_0$ .

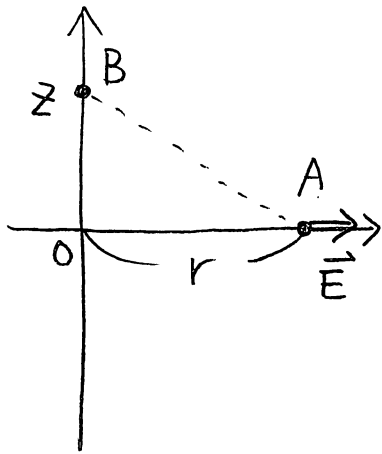
これより  $E(r) = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 r}$ .

No.3 の問題 2. 問題の図の直方体にガウスの法則を適用すると、 $\int_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = E(r) \times 2S = (\sigma S)/\epsilon_0$ .

これより  $E(r) = \frac{\sigma}{2\epsilon_0}$  (結局、電場は面からの距離には依存しなくなる).

眠れぬよるのために. 裏面.

# 問題1



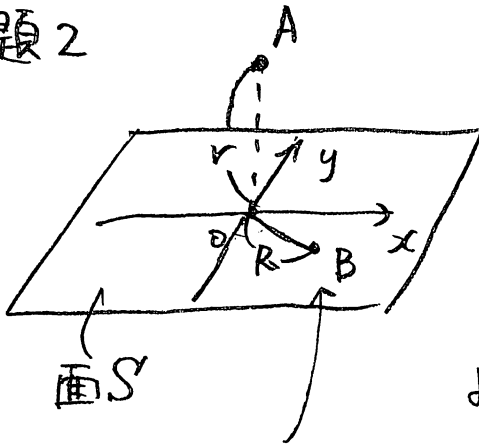
点Aに点B付近の長さ $\Delta z$ の範囲の電荷が作る電場 $\Delta \vec{E}$ は

$$\Delta \vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\vec{r}_A - \vec{r}_B}{|\vec{r}_A - \vec{r}_B|^3} \lambda \Delta z$$

よって

$$\begin{aligned} \vec{E} &= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \int_{-\infty}^{\infty} dz \frac{1}{(r^2+z^2)^{\frac{3}{2}}} \begin{pmatrix} r \\ 0 \\ -z \end{pmatrix} \\ &= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \int_0^{\infty} dz \frac{1}{(r^2+z^2)^{\frac{3}{2}}} \begin{pmatrix} 2r \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ z = r \tan \theta \downarrow &= \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{r/\cos^2\theta}{r^3(1+\tan^2\theta)} d\theta \\ &= \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 r} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

# 問題2



点Aに面上の点B付近の面積 $\Delta S$ 内の電荷が作る電場 $\Delta \vec{E}$ は

$$\Delta \vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\vec{r}_A - \vec{r}_B}{|\vec{r}_A - \vec{r}_B|^3} \sigma \Delta S$$

よって

$$\begin{aligned} \vec{E} &= \frac{\sigma}{4\pi\epsilon_0} \int_S \frac{1}{(r^2+R^2)^{\frac{3}{2}}} \begin{pmatrix} -R\cos\theta \\ -R\sin\theta \\ r \end{pmatrix} dS \\ &= \frac{\sigma}{4\pi\epsilon_0} \int_0^{\infty} dR \int_0^{2\pi} d\theta R \frac{1}{(r^2+R^2)^{\frac{3}{2}}} \begin{pmatrix} -R\cos\theta \\ -R\sin\theta \\ r \end{pmatrix} \\ &= \frac{\sigma}{4\pi\epsilon_0} \int_0^{\infty} dR \frac{R}{(r^2+R^2)^{\frac{3}{2}}} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2\pi r \end{pmatrix} \\ &= \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix} \times \int_0^R \frac{R dR}{(r^2+R^2)^{\frac{3}{2}}} \\ &= \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix} \cdot \left[ \frac{1}{\sqrt{r^2+R^2}} \right]_0^{\infty} = \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$B(R\cos\theta, R\sin\theta, 0)$$

極座標表示

