

Fundamentals of Physics II

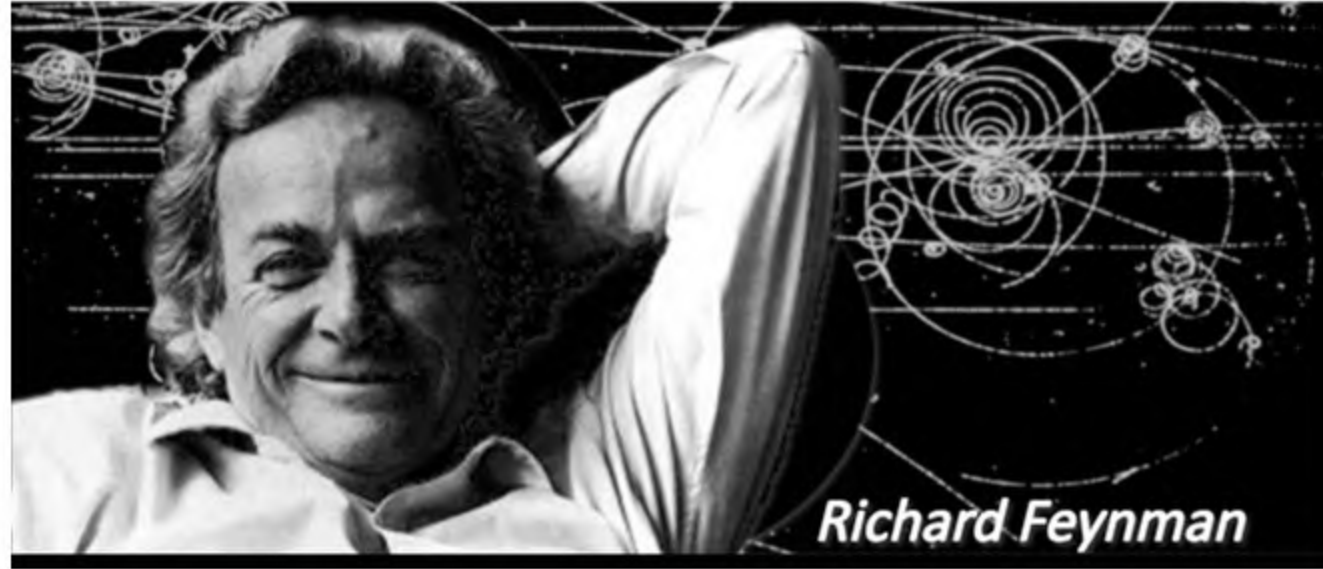
Faculty of Physics-Kharazmi University

Dr. Faramarz Kanjouri

Spring 2023

دانشگاه خوارزمی





اگر همواره مانند گذشته بیندیشید، همیشه همان چیزهایی را
به دست می آورید که تا کنون کسب کرده اید

فاینمن



درس پنجم

دستگاه‌های مختصات - بخش ۲



دستگاه مختصات کارتیزین سه بُعدی - بردارهای پایه، عنصر طول، سطح و حجم 

دستگاه مختصات استوانه‌ای - بردارهای پایه، عنصر طول، سطح و حجم 

دستگاه مختصات کروی - بردارهای پایه، عنصر طول، سطح و حجم 

رابطه‌ی بین دستگاه مختصات کارتیزین و استوانه‌ای 

رابطه‌ی بین دستگاه مختصات کارتیزین و کروی 



$$\mathbf{r} = x\hat{e}_x + y\hat{e}_y + z\hat{e}_z$$

$$\mathbf{A} = A_x\hat{e}_x + A_y\hat{e}_y + A_z\hat{e}_z$$

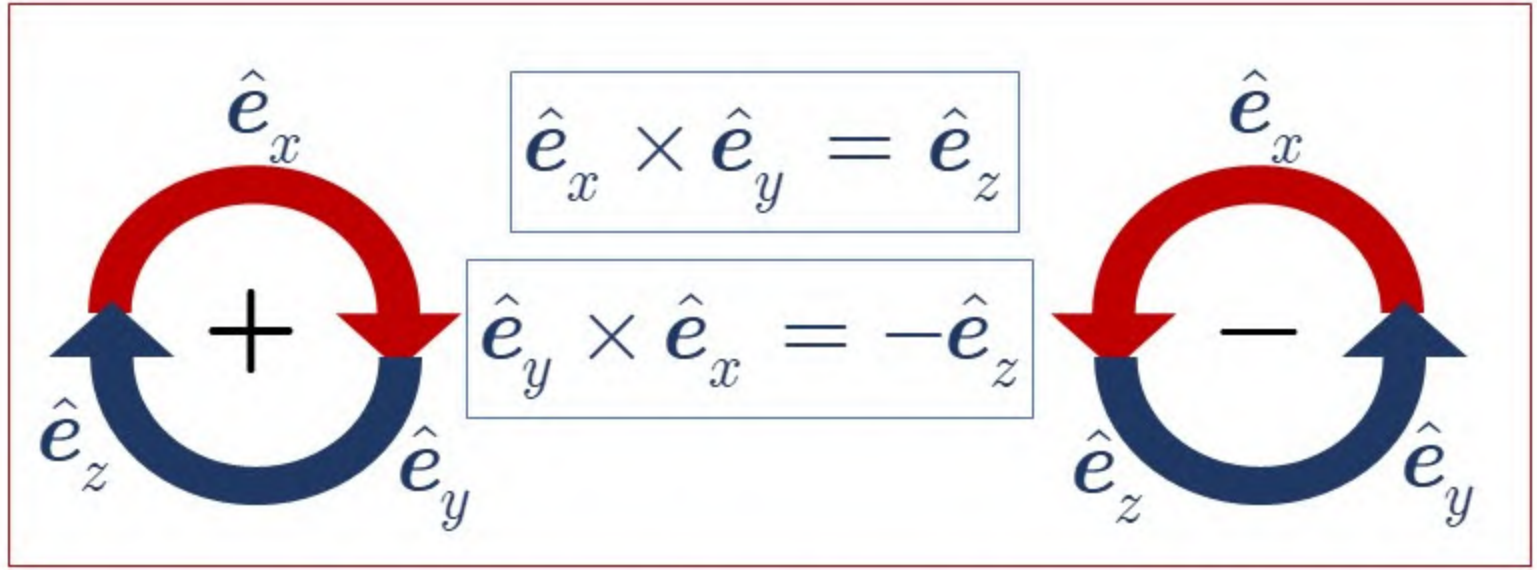
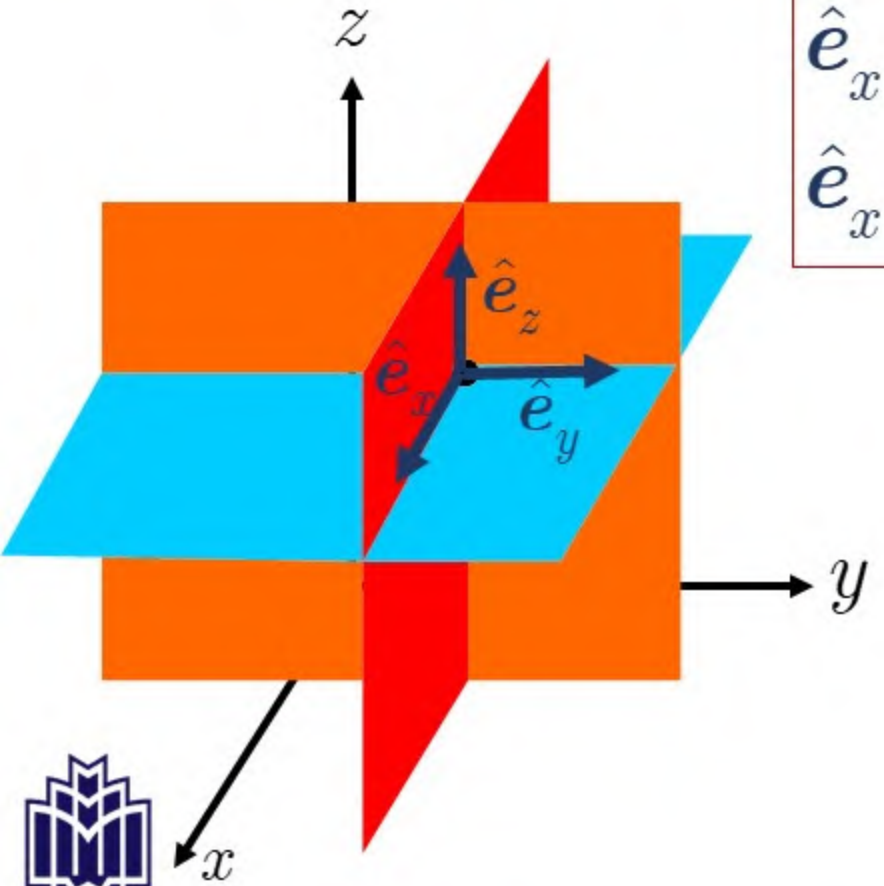
$$A_x = \mathbf{A} \cdot \hat{e}_x$$

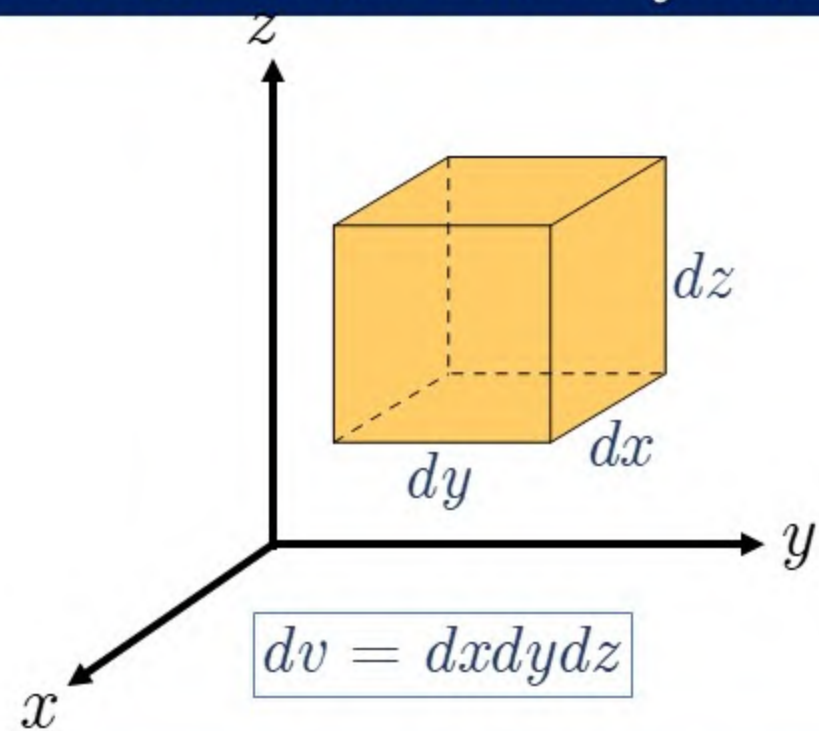
$$A_y = \mathbf{A} \cdot \hat{e}_y$$

$$A_z = \mathbf{A} \cdot \hat{e}_z$$

$$\hat{e}_x \cdot \hat{e}_x = \hat{e}_y \cdot \hat{e}_y = \hat{e}_z \cdot \hat{e}_z = 1$$

$$\hat{e}_x \cdot \hat{e}_y = \hat{e}_x \cdot \hat{e}_z = \hat{e}_y \cdot \hat{e}_z = 0$$

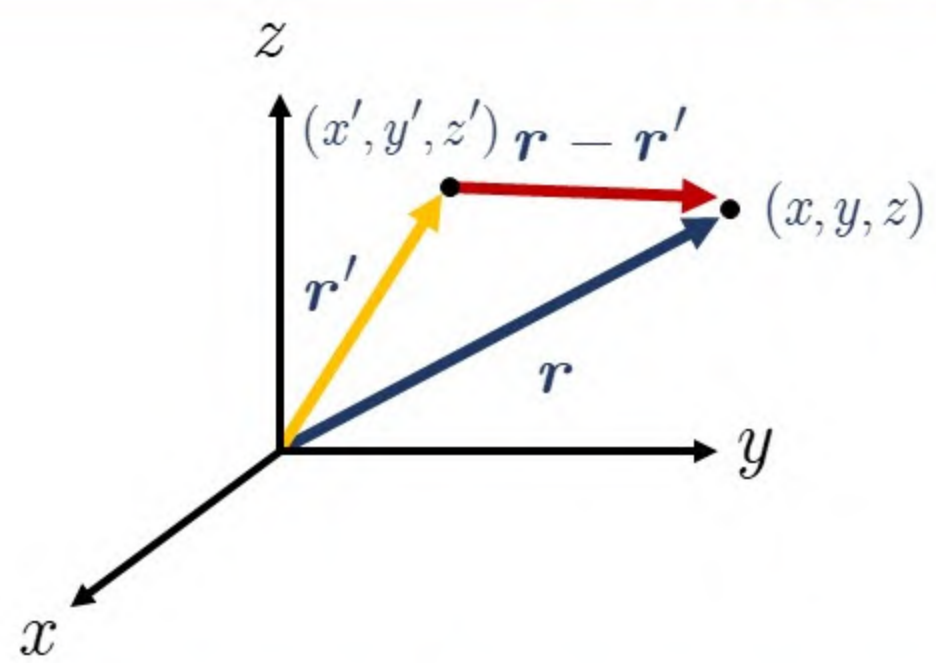




$$dv = dxdydz$$

$$dl \equiv d\mathbf{r} = dx\hat{e}_x + dy\hat{e}_y + dz\hat{e}_z$$

$$\begin{aligned} da_x &= dydz \\ da_y &= dxdz \\ da_z &= dxdy \end{aligned}$$

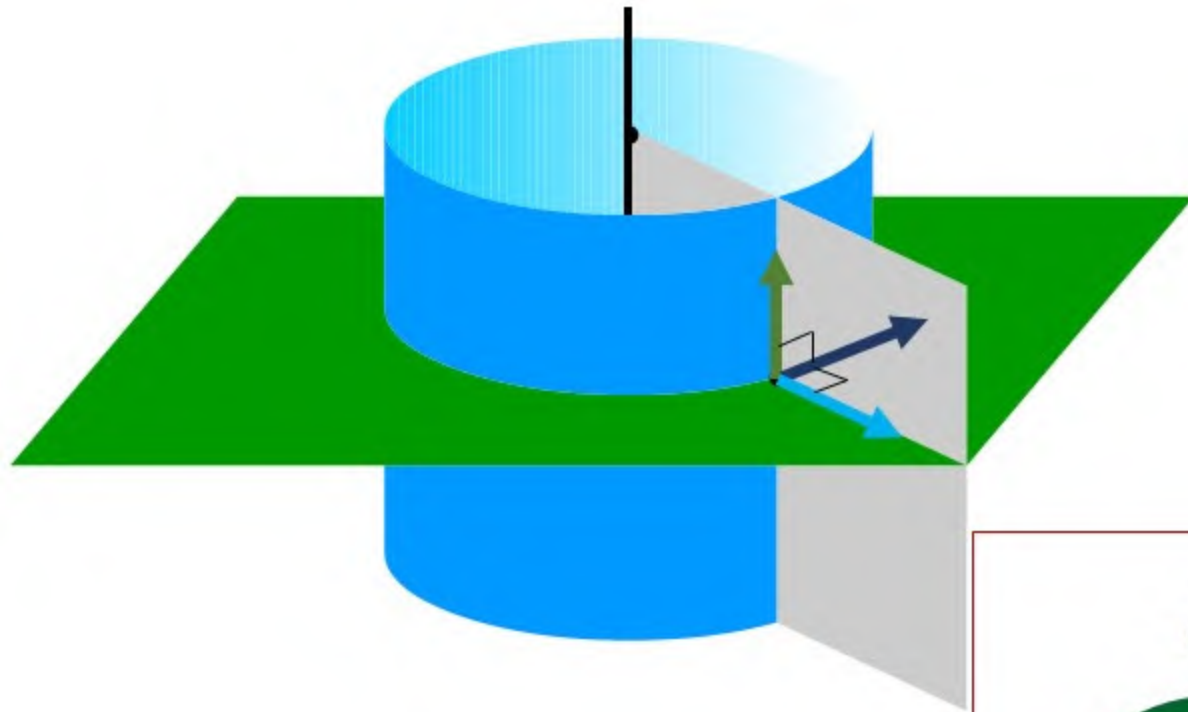


$$\mathbf{r} - \mathbf{r}' = (x - x')\hat{e}_x + (y - y')\hat{e}_y + (z - z')\hat{e}_z$$

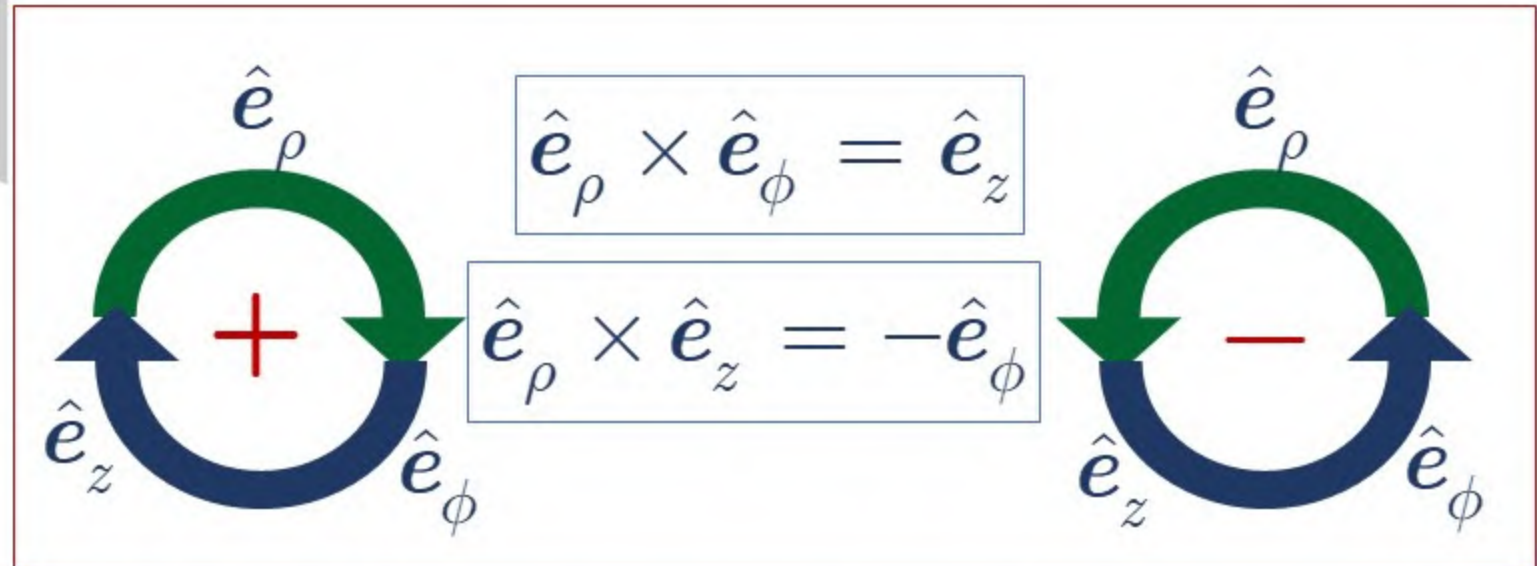
فاصله‌ی دو نقطه:

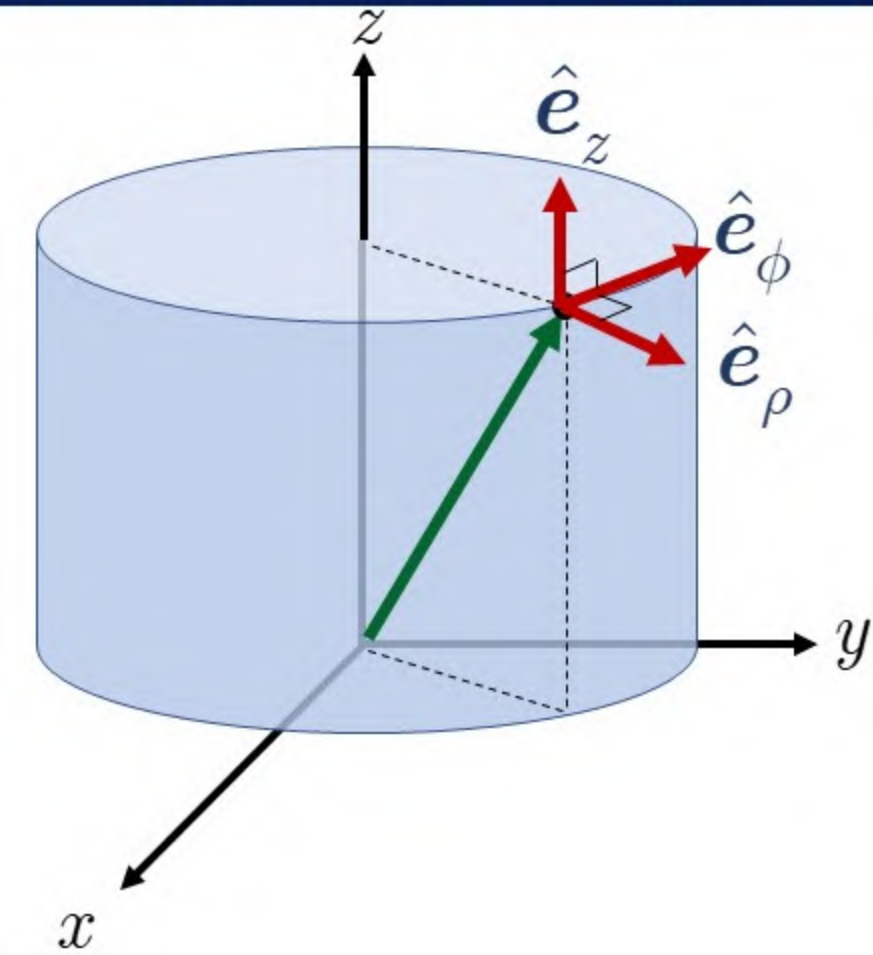
$$d = |\mathbf{r} - \mathbf{r}'| = \sqrt{(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2}$$





$$\begin{aligned} \hat{e}_\rho \cdot \hat{e}_\rho &= \hat{e}_\phi \cdot \hat{e}_\phi = \hat{e}_z \cdot \hat{e}_z = 1 \\ \hat{e}_\rho \cdot \hat{e}_z &= \hat{e}_\rho \cdot \hat{e}_\phi = \hat{e}_z \cdot \hat{e}_\phi = 0 \end{aligned}$$





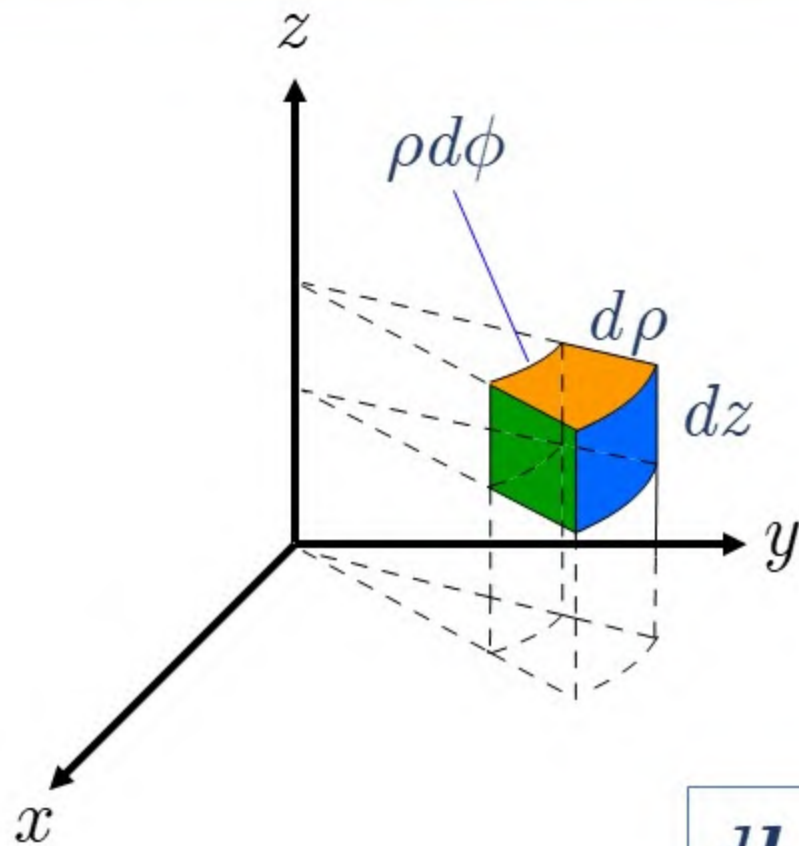
$$\mathbf{r} = \rho \hat{\mathbf{e}}_{\rho} + z \hat{\mathbf{e}}_z$$

$$|\mathbf{r}| = r = \sqrt{\rho^2 + z^2}$$

$$\mathbf{A} = A_{\rho} \hat{\mathbf{e}}_{\rho} + A_{\phi} \hat{\mathbf{e}}_{\phi} + A_z \hat{\mathbf{e}}_z$$

$$|\mathbf{A}| = \sqrt{A_{\rho}^2 + A_{\phi}^2 + A_z^2}$$





$$da_{\rho} = \rho d\phi dz$$

$$da_{\phi} = d\rho dz$$

$$da_z = \rho d\rho d\phi$$

$$dv = \rho d\rho d\phi dz$$

$$d\mathbf{l} \equiv d\mathbf{r} = d\rho \hat{\mathbf{e}}_{\rho} + \rho d\phi \hat{\mathbf{e}}_{\phi} + dz \hat{\mathbf{e}}_z$$

$$d = |\mathbf{r} - \mathbf{r}'| = \sqrt{\rho^2 + \rho'^2 - 2\rho\rho' \cos(\phi - \phi') + (z - z')^2}$$



$$x = \rho \cos \phi$$

$$y = \rho \sin \phi$$

$$z = z$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

$$z = z$$

$$\hat{e}_x = \cos \phi \hat{e}_\rho - \sin \phi \hat{e}_\phi$$

$$\hat{e}_y = \sin \phi \hat{e}_\rho + \cos \phi \hat{e}_\phi$$

$$\hat{e}_z = \hat{e}_z$$

$$\hat{e}_\rho = \cos \phi \hat{e}_x + \sin \phi \hat{e}_y$$

$$\hat{e}_\phi = -\sin \phi \hat{e}_x + \cos \phi \hat{e}_y$$

$$\hat{e}_z = \hat{e}_z$$



$$\mathbf{A} = A_\rho \hat{\mathbf{e}}_\rho + A_\phi \hat{\mathbf{e}}_\phi + A_z \hat{\mathbf{e}}_z$$

$$\begin{aligned} A_x &= \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{e}}_x = A_\rho \hat{\mathbf{e}}_\rho \cdot \hat{\mathbf{e}}_x + A_\phi \hat{\mathbf{e}}_\phi \cdot \hat{\mathbf{e}}_x + A_z \hat{\mathbf{e}}_z \cdot \hat{\mathbf{e}}_x \\ A_y &= \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{e}}_y = A_\rho \hat{\mathbf{e}}_\rho \cdot \hat{\mathbf{e}}_y + A_\phi \hat{\mathbf{e}}_\phi \cdot \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z \cdot \hat{\mathbf{e}}_y \\ A_z &= \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{e}}_z = A_\rho \hat{\mathbf{e}}_\rho \cdot \hat{\mathbf{e}}_z + A_\phi \hat{\mathbf{e}}_\phi \cdot \hat{\mathbf{e}}_z + A_z \hat{\mathbf{e}}_z \cdot \hat{\mathbf{e}}_z \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_\rho \\ A_\phi \\ A_z \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} & \frac{-y}{\sqrt{x^2+y^2}} & 0 \\ \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2}} & \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_\rho \\ A_\phi \\ A_z \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} A_\rho \\ A_\phi \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix}$$



بردار $A = \hat{e}_x + x\hat{e}_y + (x + y)\hat{e}_z$ در دستگاه مختصات کارتزین داده شده است. مؤلفه‌های این بردار را در دستگاه مختصات استوانه‌ای در نقطه‌ی $(-1, 2, 3)$ بیابید.

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{(-1)^2 + 2^2} = 2.24$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{y}{x} = \tan^{-1} \frac{2}{-1} = 116.57^\circ \quad z = 3$$

$$\begin{pmatrix} A_\rho \\ A_\phi \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ x \\ x + y \end{pmatrix}$$

$$A_\rho = \cos \phi + x \sin \phi$$

$$A_\phi = -\sin \phi + x \cos \phi$$

$$A_z = x + y$$

$$A_\rho = \cos \phi + \rho \cos \phi \sin \phi = -1.34$$

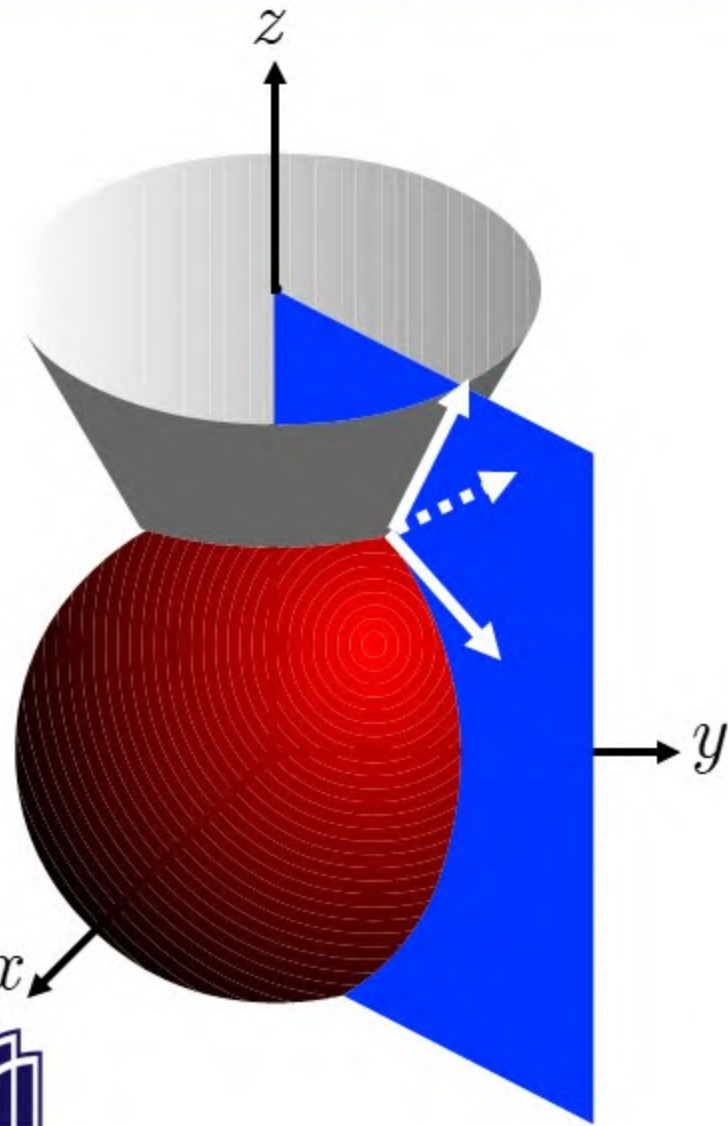
$$A_\phi = -\sin \phi + \rho \cos \phi \cos \phi = -0.45$$

$$A_z = \rho \cos \phi + \rho \sin \phi = 1$$

بنابر این در نقطه‌ی $(-1, 2, 3)$ بردار فوق برابر است

$$(A_\rho, A_\phi, A_z) = (-1.34, -0.45, 1)$$

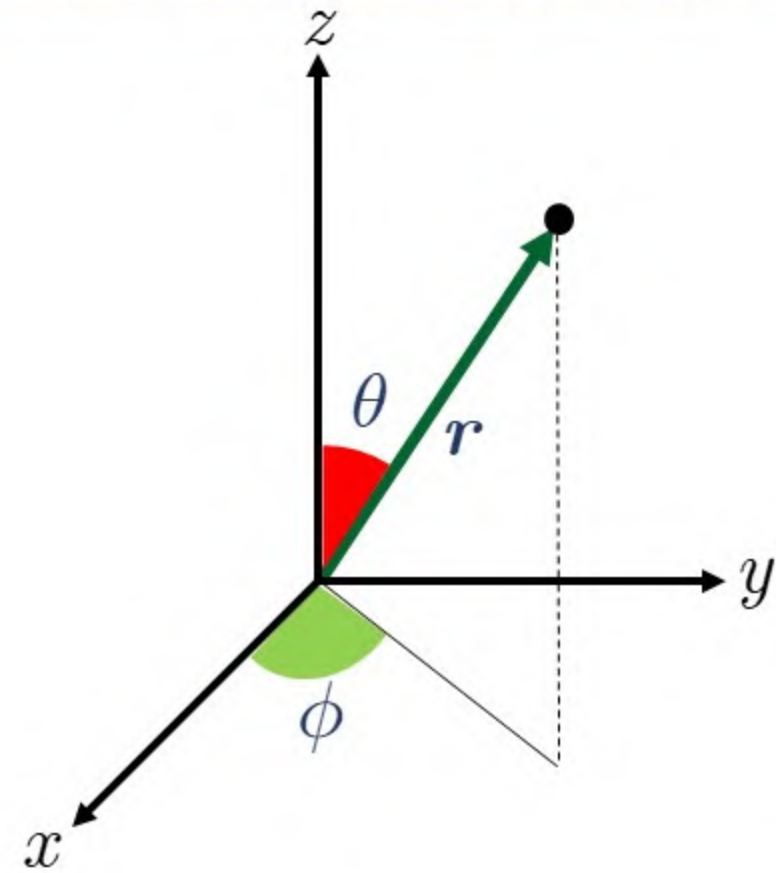




$$\begin{aligned}\hat{e}_r \cdot \hat{e}_r &= \hat{e}_\theta \cdot \hat{e}_\theta = \hat{e}_\phi \cdot \hat{e}_\phi = 1 \\ \hat{e}_r \cdot \hat{e}_\theta &= \hat{e}_r \cdot \hat{e}_\phi = \hat{e}_\theta \cdot \hat{e}_\phi = 0\end{aligned}$$

$$\hat{e}_r \times \hat{e}_\theta = \hat{e}_\phi$$

$$\hat{e}_r \times \hat{e}_\phi = -\hat{e}_\theta$$



$$\mathbf{r} = r \hat{e}_r$$

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$

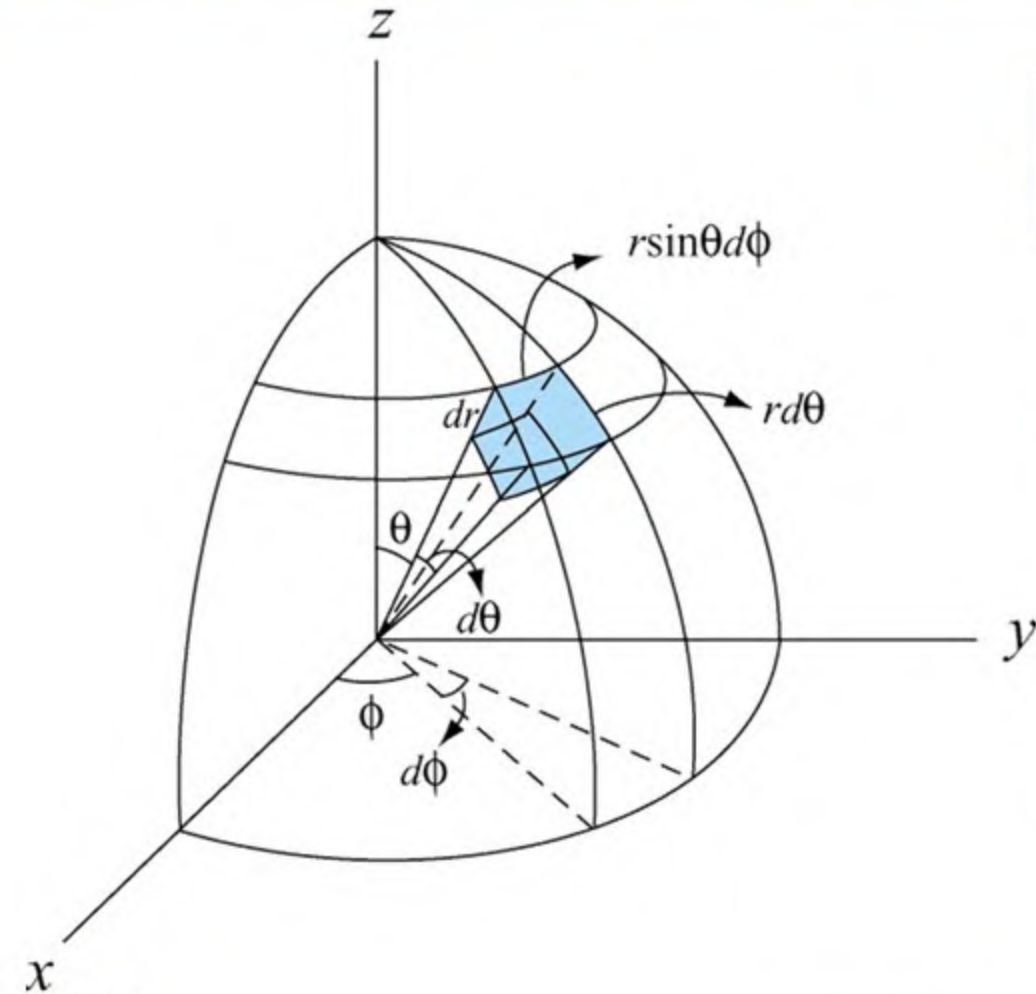
$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} = \cos^{-1} \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

$$d = |\mathbf{r} - \mathbf{r}'| = \sqrt{r^2 + r'^2 - 2rr' \cos \theta \cos \theta' - 2rr' \sin \theta \sin \theta' \cos(\phi - \phi')}$$





$$dv = r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi$$

$$da_r = r^2 \sin \theta d\theta d\phi$$

$$da_\theta = r \sin \theta dr d\phi$$

$$da_\phi = r d\theta dr$$

$$dl \equiv dr = dr \hat{e}_r + r d\theta \hat{e}_\theta + r \sin \theta d\phi \hat{e}_\phi$$



$$\begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi & \cos \theta \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \theta \sin \phi & \cos \theta \sin \phi & \cos \phi \\ \cos \theta & -\sin \theta & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\phi \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi & \sin \theta \sin \phi & \cos \theta \\ \cos \theta \cos \phi & \cos \theta \sin \phi & -\sin \theta \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix}$$



شاد و مهربان باشید

