

# Electrodynamics

Faculty of Physics-Kharazmi University

Dr. Faramarz Kanjouri

<https://kanjouri.com>



دانشگاه خوارزمی



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

فاینمن



---

# درس بیست و سوم

معادله‌ی لاپلاس در دستگاه مختصات کروی

Laplace Equation in Spherical Coordinates

---





عملگر لاپلاس را در دستگاه مختصات کروی به شکل زیر می نویسیم:

$$\nabla^2 \Phi(r, \theta, \phi) = \nabla_r^2 \Phi(r, \theta, \phi) + \frac{1}{r^2} \nabla_{\theta\phi}^2 \Phi(r, \theta, \phi) = \nabla_r^2 \Phi(r, \theta, \phi) + \frac{1}{r^2} \nabla_\theta^2 \Phi(r, \theta, \phi) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \nabla_\phi^2 \Phi(r, \theta, \phi)$$

$$\nabla_r^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right)$$

$$\nabla_{\theta\phi}^2 = \nabla_\theta^2 + \frac{1}{\sin^2 \theta} \nabla_\phi^2$$

$$\nabla_\theta^2 = \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right)$$

$$\nabla_\phi^2 = \frac{\partial^2}{\partial \phi^2}$$

$$\nabla^2 \Phi(r, \theta, \phi) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial \Phi(r, \theta, \phi)}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \Phi(r, \theta, \phi)}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \Phi(r, \theta, \phi)}{\partial \phi^2}$$



فرض کنید پتانسیل فقط تابع  $r$  باشد  $\Phi = \Phi(r)$

$$\nabla^2 \Phi(r) = \nabla_r^2 \Phi(r) = 0 \Rightarrow \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{d\Phi}{dr} \right) = 0$$

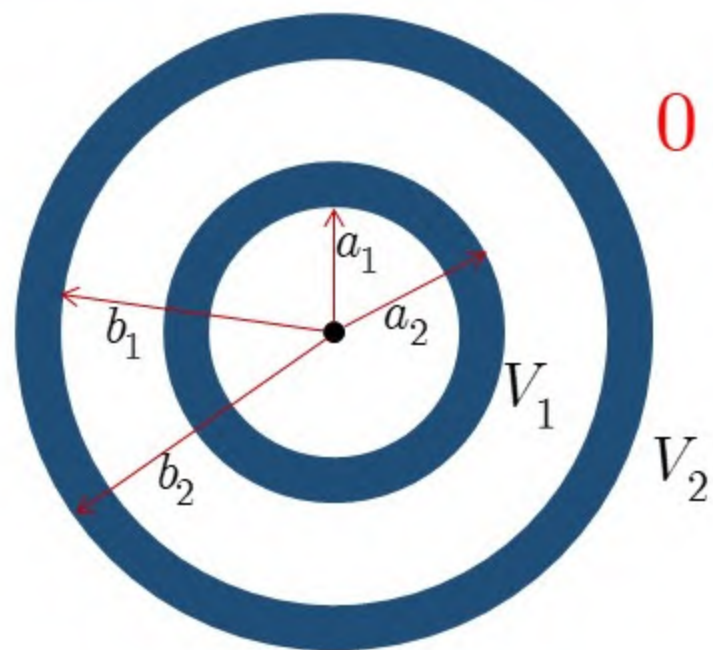
$$r^2 \frac{d\Phi}{dr} = a$$

$$\frac{d\Phi}{dr} = \frac{a}{r^2}$$

$$\Phi = -\frac{a}{r} + b$$

$$\Phi = \frac{A}{r} + B$$





$$0 \leq r \leq a_1$$

$$\nabla^2 \Phi(r) = 0 \Rightarrow \Phi(r) = \frac{A_1}{r} + B_1$$

$$\Phi(0) \neq \infty \Rightarrow A_1 = 0$$

$$\Phi(a_1) = V_1 \Rightarrow B_1 = V_1$$

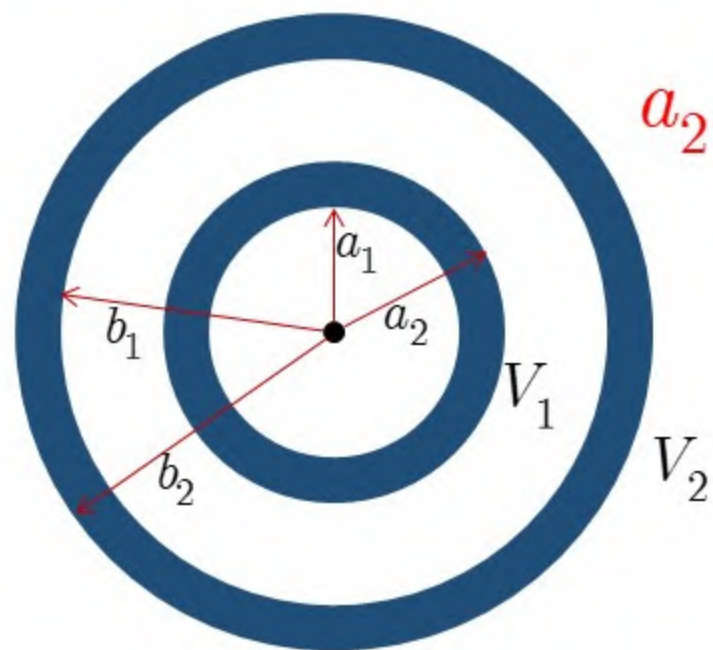
$$\Phi = V_1 \quad 0 \leq r \leq a_1$$

$$a_1 \leq r \leq a_2$$

$$\Phi = V_1 \quad a_1 \leq r \leq a_2$$







$$a_2 \leq r \leq b_1$$

$$\nabla^2 \Phi(r) = 0 \Rightarrow \Phi(r) = \frac{A_2}{r} + B_2$$

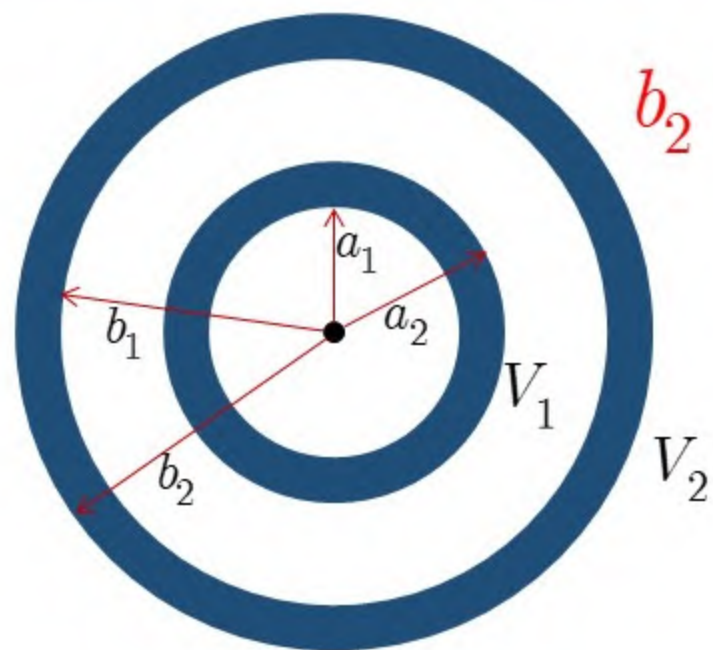
$$\left. \begin{aligned} \Phi(a_2) = V_1 = \frac{A_2}{a_2} + B_2 \\ \Phi(b_1) = V_2 = \frac{A_2}{b_1} + B_2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{aligned} A_2 &= -(V_2 - V_1) \frac{a_2 b_1}{b_1 - a_2} \\ B_2 &= \frac{b_1 V_2 - a_2 V_1}{b_1 - a_2} \end{aligned} \right.$$

$$\Phi(r) = -\frac{(V_2 - V_1) a_2 b_1}{b_1 - a_2} \left( \frac{1}{r} \right) + \frac{b_1 V_2 - a_2 V_1}{b_1 - a_2}, \quad a_2 \leq r \leq b_1$$

$$b_1 \leq r \leq b_2$$

$$\Phi = V_2 \quad b_1 \leq r \leq b_2$$





$$b_2 \leq r < \infty$$

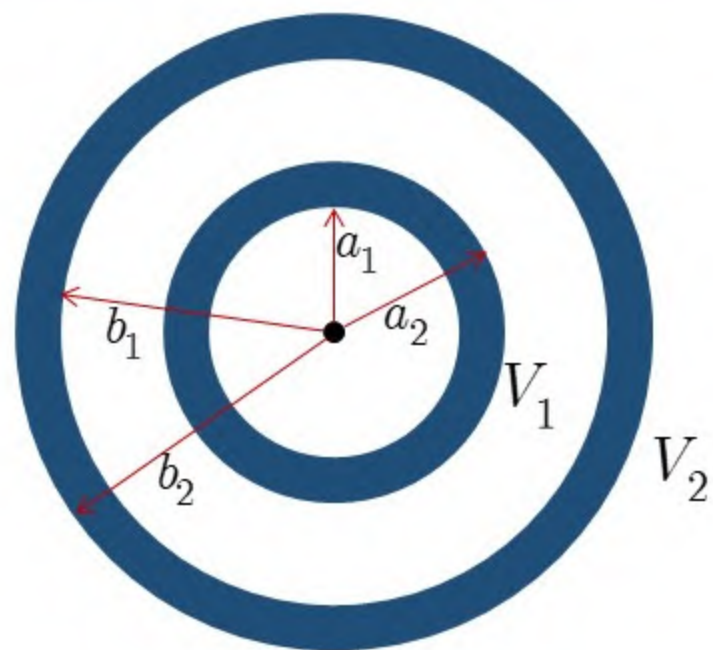
$$\nabla^2 \Phi(r) = 0 \Rightarrow \Phi(r) = \frac{A_3}{r} + B_3$$

$$\left. \begin{array}{l} \Phi(b_2) = V_2 \\ \Phi(\infty) = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} A_3 = V_2 b_2 \\ B_3 = 0 \end{array} \right.$$

$$\Phi(r) = \frac{V_2 b_2}{r}, \quad b_2 \leq r < \infty$$

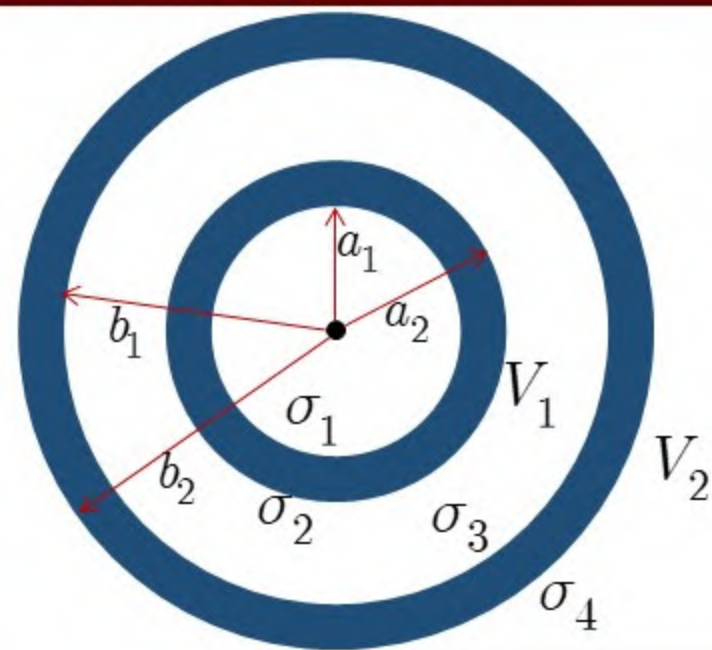






$$\Phi(r) = \begin{cases} V_1 & 0 \leq r \leq a_1 \\ V_1 & a_1 \leq r \leq a_2 \\ -\frac{(V_2 - V_1)a_2 b_1}{b_1 - a_2} \frac{1}{r} + \frac{b_1 V_2 - a_2 V_1}{b_1 - a_2} & a_2 \leq r \leq b_1 \\ V_2 & b_1 \leq r \leq b_2 \\ \frac{V_2 b_2}{r} & b_2 \leq r < \infty \end{cases}$$

$$\mathbf{E}(r) = -\nabla\Phi(r) = \begin{cases} 0 & 0 < r < a_1 \\ 0 & a_1 < r < a_2 \\ -\frac{(V_2 - V_1)a_2 b_1}{b_1 - a_2} \frac{1}{r^2} \hat{\mathbf{r}} & a_2 < r < b_1 \\ 0 & b_1 < r < b_2 \\ \frac{V_2 b_2}{r^2} \hat{\mathbf{r}} & b_2 < r < \infty \end{cases}$$



$$\mathbf{E}(r) = -\nabla\Phi(r) = \begin{cases} 0 & 0 < r < a_1 \\ 0 & a_1 < r < a_2 \\ -\frac{(V_2 - V_1)a_2b_1}{b_1 - a_2} \frac{1}{r^2} \hat{\mathbf{r}} & a_2 < r < b_1 \\ 0 & b_1 < r < b_2 \\ \frac{V_2b_2}{r^2} \hat{\mathbf{r}} & b_2 < r < \infty \end{cases}$$

چگالی بار بر روی سطح داخلی کره ی کوچکتر  $\sigma_1 = 0$

$$\sigma_2 = \epsilon_0 \vec{E} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Big|_{a_2} = \epsilon_0 \vec{E} \cdot \hat{\mathbf{r}} \Big|_{a_2} = -\epsilon_0 \frac{(V_2 - V_1)}{b_1 - a_2} \frac{b_1}{a_2}$$

چگالی بار بر روی سطح خارجی کره ی کوچکتر

$$\sigma_3 = \epsilon_0 \vec{E} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Big|_{b_1} = \epsilon_0 \vec{E} \cdot (-\hat{\mathbf{r}}) \Big|_{b_1} = \epsilon_0 \frac{(V_2 - V_1)}{b_1 - a_2} \frac{a_2}{b_1}$$

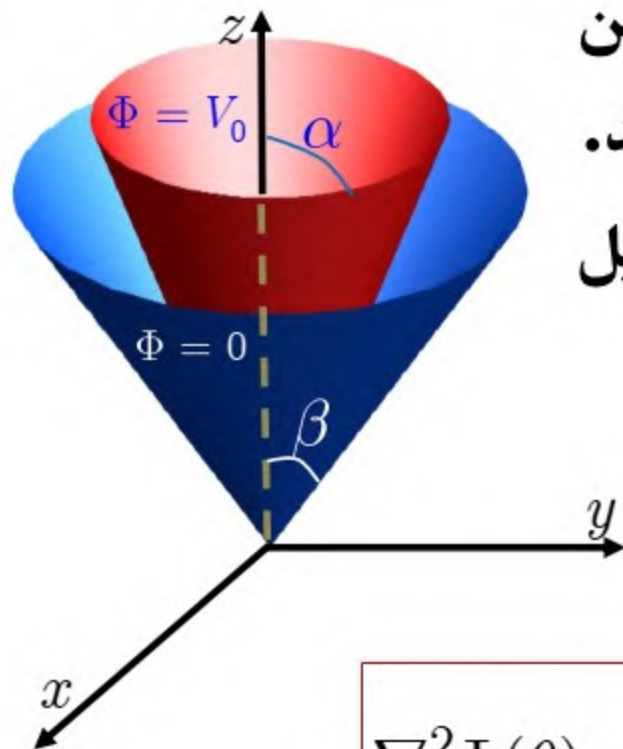
چگالی بار بر روی سطح داخلی کره ی بزرگتر

$$\sigma_4 = \epsilon_0 \vec{E} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Big|_{b_2} = \epsilon_0 \vec{E} \cdot \hat{\mathbf{r}} \Big|_{b_2} = \epsilon_0 \frac{V_2}{b_2}$$

چگالی بار بر روی سطح خارجی کره ی بزرگتر







دو مخروط هم محور با زوایای رأس  $\alpha$  و  $\beta$  ( $\beta > \alpha$ )، در نظر بگیرید. رئوس این مخروطها منطبق بر مبدأ مختصات اند و نسبت به هم عایق بندی شده اند. مخروط  $\alpha$  در پتانسیل  $V_0$  و مخروط  $\beta$  در پتانسیل صفر قرار دارد. پتانسیل الکتریکی را در فضای بین دو مخروط پیدا کنید.

**حل:**

در این مسئله، پتانسیل الکتریکی (در دستگاه مختصات کروی) فقط

به زاویه قطبی  $\theta$  بستگی دارد

$$\nabla^2 \Phi(\theta) = 0 \Rightarrow \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Phi}{d\theta} \right) = 0$$

$$\frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Phi}{d\theta} \right) = 0 \Rightarrow \sin \theta \frac{d\Phi}{d\theta} = c_1 \Rightarrow \frac{d\Phi}{d\theta} = \frac{c_1}{\sin \theta} \Rightarrow \Phi = c_1 \int \frac{d\theta}{\sin \theta} + c_2$$

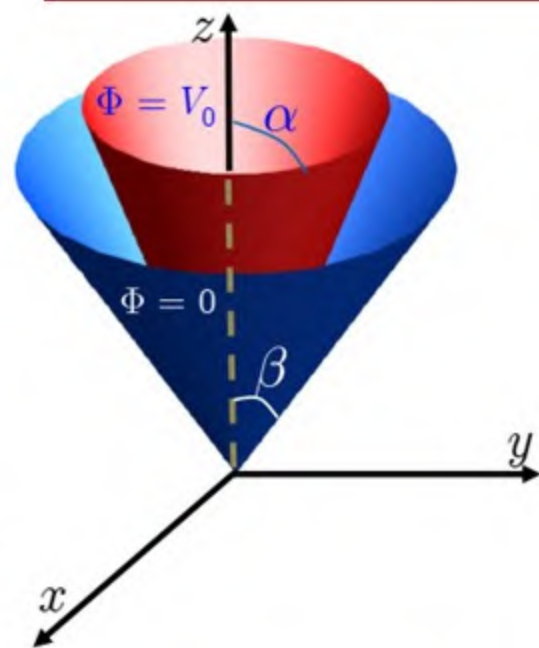


$$\int \frac{d\theta}{\sin \theta} = \int \frac{d\theta}{2 \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2}} = \int \frac{d\theta}{2 \tan \frac{\theta}{2} \cos^2 \frac{\theta}{2}}$$

$$u = \tan \frac{\theta}{2}$$

$$du = \frac{1}{2} \left( 1 + \tan^2 \frac{\theta}{2} \right) d\theta = \frac{1}{2} \frac{d\theta}{\cos^2 \frac{\theta}{2}}$$

$$\int \frac{d\theta}{\sin \theta} = \int \frac{du}{u} = \ln u = \ln \left( \tan \frac{\theta}{2} \right)$$



$$\begin{aligned} \Phi(\theta = \alpha) &= V_0 \\ \Phi(\theta = \beta) &= 0 \end{aligned}$$

$$\Phi(\theta) = c_1 \ln \left( \tan \frac{\theta}{2} \right) + c_2$$

$$\begin{aligned} c_1 \ln \left( \tan \frac{\alpha}{2} \right) + c_2 &= V_0 \\ c_1 \ln \left( \tan \frac{\beta}{2} \right) + c_2 &= 0 \end{aligned}$$

$$\Phi = V_0 \frac{\ln \left[ \frac{\tan \theta / 2}{\tan \beta / 2} \right]}{\ln \left[ \frac{\tan \alpha / 2}{\tan \beta / 2} \right]}$$



فرض کنید مسئله‌ای که می‌خواهیم حل کنیم دارای تقارن سمتی است  $\Phi = \Phi(r, \theta)$

$$\nabla^2 \Phi(r, \theta) = \nabla_r^2 \Phi(r, \theta) + \frac{1}{r^2} \nabla_\theta^2 \Phi(r, \theta) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial \Phi(r, \theta)}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \Phi(r, \theta)}{\partial \theta} \right) = 0$$

با روش جدا سازی متغیرها، این معادله‌ی دیفرانسیل با مشتقات جزئی را به دو معادله‌ی دیفرانسیل معمولی تبدیل می‌کنیم

$$\Phi(r, \theta) = R(r)P(\theta) \Rightarrow P(\theta) \nabla_r^2 R(r) + \frac{R(r)}{r^2} \nabla_\theta^2 P(\theta) = 0 \Rightarrow \frac{r^2}{R(r)} \nabla_r^2 R(r) + \frac{1}{P(\theta)} \nabla_\theta^2 P(\theta) = 0$$

$$\frac{r^2}{R(r)} \nabla_r^2 R(r) = - \frac{1}{P(\theta)} \nabla_\theta^2 P(\theta) = k$$

$$\frac{1}{R(r)} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR(r)}{dr} \right) = - \frac{1}{P(\theta) \sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) = k$$





$$\frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR(r)}{dr} \right) - kR(r) = 0$$

$$k = l(l + 1)$$

بعداً خواهیم دید که  $l$  باید  
عددی صحیح باشد

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) + kP(\theta) = 0$$

$$\frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR(r)}{dr} \right) - l(l + 1)R(r) = 0$$

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) + l(l + 1)P(\theta) = 0$$

$$\frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR(r)}{dr} \right) - l(l + 1)R(r) = 0 \Rightarrow R(r) = r^l, \quad r^{-(l+1)}$$

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) + l(l + 1)P(\theta) = 0$$





$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) + l(l+1)P(\theta) = 0$$

$$x = \cos \theta$$

$$0 \leq \theta \leq \pi \rightarrow -1 \leq \cos \theta \leq +1$$

$$-1 \leq x \leq +1$$

$x=+1$  یعنی نقاط روی محور  $z$   $+$  و  $x=-1$  یعنی نقاط روی محور  $z$   $-$

$$\sin \theta = \sqrt{1 - x^2}$$

$$\frac{d}{d\theta} = \frac{d(\cos \theta)}{d\theta} \frac{d}{d(\cos \theta)} = -\sin \theta \frac{d}{d(\cos \theta)} = -\sqrt{1 - x^2} \frac{d}{dx}$$

$$-\frac{d}{dx} \left( -(1 - x^2) \frac{dP}{dx} \right) + l(l+1)P = 0$$

$$(1 - x^2) \frac{d^2 P}{dx^2} - 2x \frac{dP}{dx} + l(l+1)P = 0$$

معادله‌ی لژاندر



در درس‌های بعد به حل معادله‌ی لژاندر می‌پردازیم. پاسخ این معادله را چند جمله‌ای‌های نوع اول و دوم لژاندر می‌نامیم.

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{dP(\theta)}{d\theta} \right) + l(l+1)P(\theta) = 0$$

$$P = AP_l(\cos \theta) + BQ_l(\cos \theta)$$

$$\Phi(r, \theta) = \sum_{l=0}^{\infty} \left[ A_l r^l + B_l r^{-(l+1)} \right] P_l(\cos \theta) + \sum_{l=0}^{\infty} \left[ A'_l r^l + B'_l r^{-(l+1)} \right] Q_l(\cos \theta)$$



$$\Phi = \Phi(r, \theta, \phi)$$

$$\nabla^2 \Phi(r, \theta, \phi) = 0$$

$$\nabla_r^2 \Phi(r, \theta, \phi) + \frac{1}{r^2} \nabla_{\theta\phi}^2 \Phi(r, \theta, \phi) = 0$$

$$\Phi(r, \theta, \phi) = R(r)Y(\theta, \phi)$$

$$Y(\theta, \phi) \nabla_r^2 R(r) + \frac{R(r)}{r^2} \nabla_{\theta\phi}^2 Y(\theta, \phi) = 0 \Rightarrow r^2 \frac{\nabla_r^2 R(r)}{R(r)} = -\frac{1}{Y(\theta, \phi)} \nabla_{\theta\phi}^2 Y(\theta, \phi) = k = l(l+1)$$

$$\nabla_r^2 = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right)$$

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial}{\partial r} R(r) \right) - l(l+1)R(r) = 0 \rightarrow R = r^l, \quad r^{-(l+1)}$$





$$r^2 \frac{\nabla_r^2 R(r)}{R(r)} = -\frac{1}{Y(\theta, \phi)} \nabla_{\theta\phi}^2 Y(\theta, \phi) = k = l(l+1)$$

$$\nabla_{\theta\phi}^2 Y(\theta, \phi) = -l(l+1)Y(\theta, \phi)$$

$$\nabla_{\theta\phi}^2 = \nabla_{\theta}^2 + \frac{1}{\sin^2 \theta} \nabla_{\phi}^2$$

$$\nabla_{\theta}^2 Y(\theta, \phi) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \nabla_{\phi}^2 Y(\theta, \phi) + l(l+1)Y(\theta, \phi) = 0$$

$$Y(\theta, \phi) = P(\theta)Q(\phi) \Rightarrow Q(\phi) \nabla_{\theta}^2 P(\theta) + \frac{P(\theta)}{\sin^2 \theta} \nabla_{\phi}^2 Q(\phi) + l(l+1)P(\theta)Q(\phi) = 0$$

$$\frac{\sin^2 \theta}{P(\theta)} \nabla_{\theta}^2 P(\theta) + l(l+1) \sin^2 \theta = -\frac{1}{Q(\phi)} \nabla_{\phi}^2 Q(\phi) = m^2$$



$$\frac{\sin^2 \theta}{P(\theta)} \nabla_{\theta}^2 P(\theta) + l(l+1) \sin^2 \theta = -\frac{1}{Q(\phi)} \nabla_{\phi}^2 Q(\phi) = m^2$$

$$\nabla_{\theta}^2 P(\theta) + \left[ l(l+1) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right] P(\theta) = 0$$

$$\nabla_{\phi}^2 Q(\phi) + m^2 Q(\phi) = 0$$

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d}{d\theta} \right) P(\theta) + \left[ l(l+1) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right] P(\theta) = 0$$

$$\frac{d^2}{d\phi^2} Q(\phi) + m^2 Q(\phi) = 0 \quad Q(\phi) = e^{\pm im\phi}$$

اگر  $\phi$  تمام زاویه‌ی سمتی را شامل شود (از 0 تا  $2\pi$ ) آن‌گاه  $m$  عددی صحیح خواهد بود.



$$Q(\phi) = e^{\pm im\phi}$$

$$\int_0^{2\pi} e^{im\phi} e^{-im'\phi} d\phi = 2\pi\delta_{mm'}$$

$$Q_m(\phi) = \frac{e^{im\phi}}{\sqrt{2\pi}}$$





$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d}{d\theta} \right) P(\theta) + \left[ l(l+1) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right] P(\theta) = 0$$

$$x = \cos \theta$$

$$(1-x^2) \frac{d^2 P}{dx^2} - 2x \frac{dP}{dx} + \left[ l(l+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right] P = 0 \quad \text{معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر}$$

اگر  $m=0$ ، آن‌گاه معادله‌ی فوق به معادله‌ی لژاندر تبدیل می‌شود

$$(1-x^2) \frac{d^2 P_l(x)}{dx^2} - 2x \frac{dP_l(x)}{dx} + (l+1)P_l(x) = 0$$



پاسخ‌های معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر را به شکل زیر می‌نویسیم و آن را توابع وابسته‌ی لژاندر می‌نامیم

$$P_l^m(x) = (1 - x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^m P_l(x)}{dx^m}$$

$$P_0^0(x) = 1$$

$$P_1^{-1}(x) = -\frac{1}{2} P_1^1(x)$$

$$P_1^0(x) = x$$

$$P_1^1(x) = -(1 - x^2)^{\frac{1}{2}}$$

$$P_2^{-2}(x) = \frac{1}{24} P_2^2(x)$$

$$P_2^{-1}(x) = -\frac{1}{6} P_2^1(x)$$

$$P_2^0(x) = \frac{1}{2} (3x^2 - 1)^{\frac{1}{2}}$$

$$P_2^1(x) = -3x(1 - x^2)^{\frac{1}{2}}$$

$$P_2^2(x) = 3(1 - x^2)$$

در مورد توابع وابسته‌ی لژاندر، در درس‌های بعد بحث می‌کنیم.



$$\Phi(r, \theta, \phi) = R(r)Y(\theta, \phi)$$

$$Y(\theta, \phi) = P(\theta)Q(\phi)$$

$$\nabla_{\theta\phi}^2 Y(\theta, \phi) = -l(l+1)Y(\theta, \phi)$$

$$Y_{lm}(\theta, \phi) = \text{constant} P_l^m(\cos\theta)Q_m(\phi)$$

$$Y_{lm}(\theta, \phi) = (-1)^m \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi} \frac{(l-m)!}{(l+m)!}} P_l^m(\cos\theta)Q_m(\phi)$$

$$\int_{\phi=0}^{2\pi} \int_{\theta=0}^{\pi} Y_{lm}^*(\theta, \phi) Y_{l'm'}(\theta, \phi) \sin\theta d\theta d\phi = \delta_{ll'} \delta_{mm'}$$





$$\nabla^2 \Phi(r, \theta, \phi) = 0$$

$$\Phi(r, \theta, \phi) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \left[ A_{lm} r^l + B_{lm} r^{-(l+1)} \right] Y_{lm}(\theta, \phi)$$



$$Y_{0,0}(\theta, \phi) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}}$$

$$Y_{1,1}(\theta, \phi) = -\sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta e^{i\phi}$$

$$Y_{1,0}(\theta, \phi) = \sqrt{\frac{3}{4\pi}} \cos \theta$$

$$Y_{1,-1}(\theta, \phi) = +\sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta e^{-i\phi}$$

$$Y_{2,2}(\theta, \phi) = \sqrt{\frac{5}{96\pi}} 3 \sin^2 \theta e^{2i\phi}$$

$$Y_{2,1}(\theta, \phi) = -\sqrt{\frac{5}{24\pi}} 3 \sin \theta \cos \theta e^{i\phi}$$

$$Y_{2,0}(\theta, \phi) = \sqrt{\frac{5}{4\pi}} \left( \frac{3}{2} \cos^2 \theta - \frac{1}{2} \right)$$

$$Y_{2,-1}(\theta, \phi) = \sqrt{\frac{5}{24\pi}} 3 \sin \theta \cos \theta e^{-i\phi}$$

$$Y_{2,-2}(\theta, \phi) = \sqrt{\frac{5}{96\pi}} 3 \sin^2 \theta e^{-2i\phi}$$



$$f(\theta, \phi) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l A_{lm} Y_{lm}(\theta, \phi)$$

$$A_{lm} = \int d\Omega f(\theta, \phi) Y_{lm}^*(\theta, \phi) = \int_0^{2\pi} \int_{-1}^1 f(\theta, \phi) Y_{lm}^*(\theta, \phi) d(\cos \theta) d\phi$$

بر روی محور  $z$  یعنی وقتی که  $\theta = 0$  تمام جملات  $m \neq 0$  صفر می‌شوند. بنابراین

$$f(\theta = 0, \phi) = \sum_{l=0}^{\infty} A_{l0} P_l(\cos \theta)$$

$$A_{l0} = \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} \int_0^{2\pi} \int_{-1}^1 f(\theta, \phi) P_l(\cos \theta) d(\cos \theta) d\phi$$





---

# شاد و مهربان باشید

---

