

# 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 هفتم

## توابع وابسته لژاندر

### Associated Legendre Functions

---



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

$$x = \cos \theta$$

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

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

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



یکی از راه‌های به دست آوردن به دست آوردن پاسخ معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر، این است که از معادله‌ی لژاندر  $m$  بار مشتق بگیریم. برای این کار از فرمول لایبنیتس استفاده می‌کنیم:

$$\frac{d^m}{dx^m} [f(x)g(x)] = \sum_{n=0}^m \frac{m!}{(m-n)!n!} \frac{d^{m-n} f(x)}{dx^{m-n}} \frac{d^n g(x)}{dx^n} \quad \text{فرمول لایبنیتس}$$

یکی از راه‌های به دست آوردن به دست آوردن پاسخ معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر، این است که از معادله‌ی نتیجه‌ی  $m$  بار مشتق‌گیری از معادله‌ی لژاندر به شکل زیر است (جزئیات راه حل را در کتاب *W. W. Bell* ببینید)

$$(1-x^2) \frac{d^2 u(x)}{dx^2} - 2x(m+1) \frac{du(x)}{dx} + (l-m)(l+m+1)u(x) = 0$$

$$u(x) \equiv \frac{d^m P_l(x)}{dx^m}$$



$$(1 - x^2) \frac{d^2 u(x)}{dx^2} - 2x(m + 1) \frac{du(x)}{dx} + (l - m)(l + m + 1)u(x) = 0$$

تابع  $v$  را به شکل زیر تعریف می کنیم

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

دیده می شود که  $v$  در معادله‌ی زیر صدق می کند که همان معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر است.

$$(1 - x^2) \frac{d^2 v(x)}{dx^2} - 2x \frac{dv(x)}{dx} + \left[ l(l + 1) - \frac{m^2}{1 - x^2} \right] v(x) = 0$$

پاسخ‌های معادله‌ی وابسته‌ی لژاندر را به شکل زیر می نویسیم و آن را توابع وابسته‌ی لژاندر می نامیم

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



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

از آن جا که  $x^l$  بالاترین توان در  $P_l(x)$  است، بنابر این  $m \leq l$ .

با توجه به فرمول رودریگز می توان نوشت:  $P_l^m(x) = \frac{1}{2^l l!} (1 - x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^{l+m}}{dx^{l+m}} (x^2 - 1)^l$

در این رابطه مقادیر منفی  $m$  نیز مجاز شمرده می شوند. بنابر این می توان نوشت  $-l \leq m \leq l$ . همچنین می توان نشان داد

$$P_l^{-m}(x) = (-1)^m \frac{(l - m)!}{(l + m)!} P_l^m(x)$$



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

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

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

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

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

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

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

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

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





$$\int_{-1}^{+1} P_l^m(x) P_{l'}^{m'}(x) dx = \frac{2}{(2l+1)} \frac{(l+m)!}{(l-m)!} \delta_{ll'}$$

---

$$\int_{-1}^{+1} (1-x^2)^{-1} P_l^m(x) P_{l'}^{m'}(x) dx = \frac{(l+m)!}{m(l-m)!} \delta_{mm'}$$



$$P_l^{m+1}(x) - \frac{2mx}{\sqrt{1-x^2}} P_l^m(x) + [l(l+1) - m(m-1)] P_l^{m-1}(x) = 0$$

$$(2l+1)xP_l^m(x) = (l+m)P_{l-1}^m(x) + (l-m+1)P_{l+1}^m(x)$$

$$\sqrt{1-x^2} P_l^m(x) = \frac{1}{2l+1} [P_{l+1}^{m+1}(x) - P_{l-1}^{m+1}(x)]$$

$$\sqrt{1-x^2} P_l^m(x) = \frac{1}{2l+1} [(l+m)(l+m-1)P_{l-1}^{m-1}(x) - (l-m+1)(l-m+2)P_{l+1}^{m-1}(x)]$$



$$P_l^m(-x) = (-1)^{m+l} P_l^m(x)$$

پارته

$$P_l^m(\pm 1) = 0 \quad m \neq 0$$

$$\frac{(2m)!(1-x^2)^{\frac{m}{2}}}{2^m m!(1-2tx+t^2)^{m+\frac{1}{2}}} = \sum_{n=0}^{\infty} t^n P_{n+m}^m(x)$$

تابع مولد

این تابع مولد کاربرد فیزیکی چندانی ندارد و به ندرت به کار می‌رود.



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

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

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

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

$$\sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi) = \delta(\cos \theta - \cos \theta') \delta(\phi - \phi')$$



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

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

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

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

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

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

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

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

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



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

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

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

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

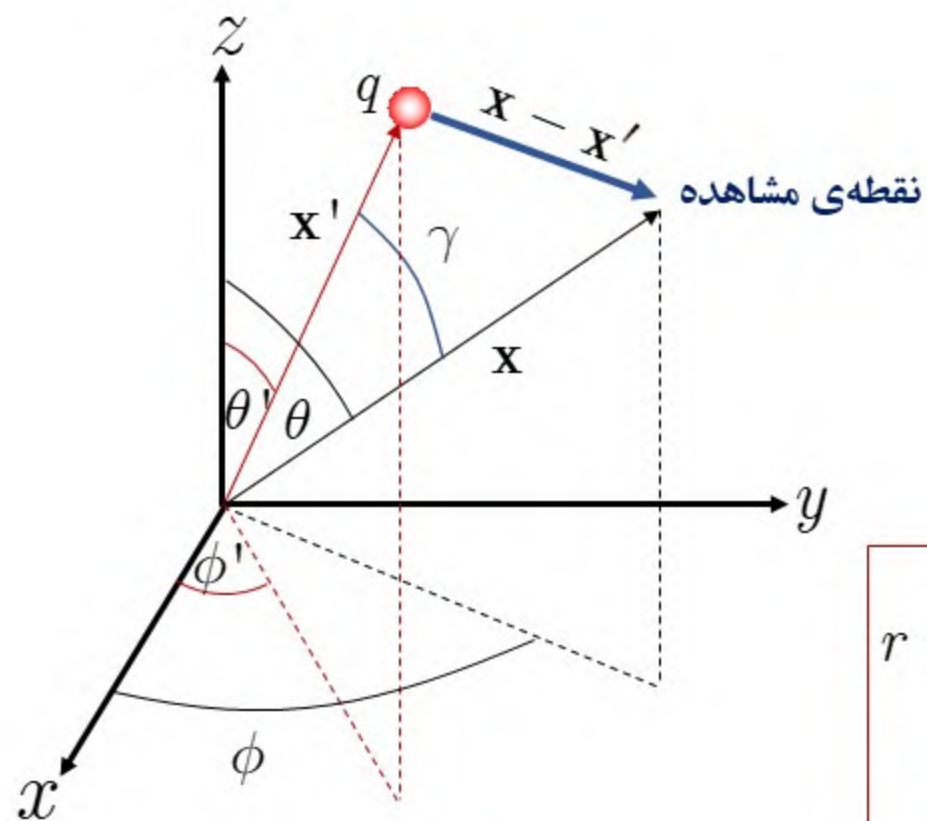
$$A_{l0} = \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} \int_0^{2\pi} \int_{-1}^1 f(\theta, \phi) P_l(\cos \theta) d(\cos \theta) d\phi$$



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

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





$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\mathbf{x} - \mathbf{x}'|}$$

$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{\sqrt{r^2 - 2rr' \cos \gamma + r'^2}}$$

$$r < r' \rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r' \sqrt{\frac{r^2}{r'^2} - 2\frac{r}{r'} \cos \gamma + 1}}$$

$$r' < r \rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r \sqrt{1 - 2\frac{r'}{r} \cos \gamma + \frac{r'^2}{r^2}}}$$





$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{\sqrt{r^2 - 2rr' \cos \gamma + r'^2}}$$

$$r < r' \quad \rightarrow \quad \Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r' \sqrt{\frac{r^2}{r'^2} - 2\frac{r}{r'} \cos \gamma + 1}} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r'} \sum_{l=0}^{\infty} P_l(\cos \gamma) \left(\frac{r}{r'}\right)^l$$

$$r' < r \quad \rightarrow \quad \Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r \sqrt{1 - 2\frac{r'}{r} \cos \gamma + \frac{r'^2}{r^2}}} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r} \sum_{l=0}^{\infty} P_l(\cos \gamma) \left(\frac{r'}{r}\right)^l$$



$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{\sqrt{r^2 - 2rr' \cos \gamma + r'^2}}$$

$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \sum_{l=0}^{\infty} P_l(\cos \gamma) \frac{r_{<}^l}{r_{>}^{l+1}}$$

قضیه جمع

$$P_l(\cos \gamma) = \frac{4\pi}{2l+1} \sum_{m=-l}^l Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$

$$\Phi(\mathbf{x}) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \frac{4\pi}{2l+1} \frac{r_{<}^l}{r_{>}^{l+1}} Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$



---

# شاد و مهربان باشید

---

