

(極性ベクトルと軸性ベクトル) 「今回の演習はノートと教科書を見ないでやること」

極性ベクトルと軸性ベクトルとは何か。簡単に説明せよ。

普通の物体の位置ベクトル、力、速度、位置など、これらは極性ベクトル。座標系を変えても、ベクトルは変わらない。なので成分が変わる。 $r \times F = N$ (トルク)、 $r \times p = L$ (角運動量) のように、極性ベクトルの外積は軸性ベクトルという。これは座標系が変わるとベクトルが変わる。しかし、その座標系における成分は変わらない。

(球座標系 (r, θ, ϕ) における計量係数・微分線素・微分面素)

(1) 球座標系 (r, θ, ϕ) における計量係数 h_r, h_θ, h_ϕ 及び微分線素 dl_r, dl_θ, dl_ϕ を記述せよ。

$$\begin{aligned} h_r &= 1 & dl_r &= dr \\ h_\theta &= r & dl_\theta &= r d\theta \\ h_\phi &= r \sin \theta & dl_\phi &= r \sin \theta d\phi \end{aligned}$$

(2) (1) を用いて dS_r を求めよ。

$$dS_r = dl_\theta dl_\phi = r^2 \sin \theta d\theta d\phi$$

(直交座標系における $\nabla \phi$ のベクトル公式)

基本ベクトル $\mathbf{i}_1, \mathbf{i}_2, \mathbf{i}_3$, 計量係数 h_1, h_2, h_3 である直交座標系 (u_1, u_2, u_3) における $\nabla \phi$ は、

$$\nabla \phi = \mathbf{i}_1 \frac{1}{h_1} \frac{\partial \phi}{\partial u_1} + \mathbf{i}_2 \frac{1}{h_2} \frac{\partial \phi}{\partial u_2} + \mathbf{i}_3 \frac{1}{h_3} \frac{\partial \phi}{\partial u_3}$$

にあらわせるか記述せよ。

(3) 円柱座標系: $\nabla \phi = \mathbf{i}_r \frac{\partial \phi}{\partial r} + \mathbf{i}_\phi \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \phi} + \mathbf{i}_z \frac{\partial \phi}{\partial z}$

(4) 球座標系: $\nabla \phi = \mathbf{i}_r \frac{\partial \phi}{\partial r} + \mathbf{i}_\theta \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} + \mathbf{i}_\phi \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \phi}{\partial \phi}$

(直交座標系における基本ベクトルの空間微分)

(5) 右図を参考にして円柱座標系 (r, ϕ, z) における基本ベクトル $\mathbf{i}_r, \mathbf{i}_\phi$ をそれぞれ直角座標系 (x, y, z) の基本ベクトル $\mathbf{i}_x, \mathbf{i}_y$ を用いて表せ。

$$\mathbf{i}_r = \mathbf{i}_x \cos \phi + \mathbf{i}_y \sin \phi$$

$$\mathbf{i}_\phi = -\mathbf{i}_x \sin \phi + \mathbf{i}_y \cos \phi$$

(6) $\frac{\partial \mathbf{i}_r}{\partial \phi}$ を求めよ。(計算過程を省略しないこと)

$$\frac{\partial \mathbf{i}_r}{\partial \phi} = -\mathbf{i}_x \sin \phi + \mathbf{i}_y \cos \phi = \mathbf{i}_\phi$$

(7) $\frac{\partial \mathbf{i}_\phi}{\partial \phi}$ を求めよ。(計算過程を省略しないこと)

$$\frac{\partial \mathbf{i}_\phi}{\partial \phi} = -\mathbf{i}_x \cos \phi - \mathbf{i}_y \sin \phi = -\mathbf{i}_r$$

