

הנחתה של כוכב 1

$$\nabla \times (\underline{A} \wedge \underline{B}) = \underline{A} (\nabla \cdot \underline{B}) - \underline{B} (\nabla \cdot \underline{A}) + (\underline{B} \cdot \nabla) \underline{A} - (\underline{A} \cdot \nabla) \underline{B}$$

[convective acceleration] $\nabla \times (\underline{A} \wedge \underline{B}) = \underline{A} (\nabla \cdot \underline{B}) - \underline{B} (\nabla \cdot \underline{A})$

$$\nabla \times (\underline{A} \wedge \underline{B}) = \underline{A} (\nabla \cdot \underline{B}) - \underline{B} (\nabla \cdot \underline{A}) + (\underline{B} \cdot \nabla) \underline{A} - (\underline{A} \cdot \nabla) \underline{B}$$

האילו גדרת ה- $\nabla \times$ מוגדרת כזאת

$$\nabla \times (\underline{A} \wedge \underline{B}) = (\underline{A} \cdot \nabla) \underline{B} - (\underline{B} \cdot \nabla) \underline{A}$$

$$\underline{r} = \begin{pmatrix} r \sin \theta \cos \phi \\ r \sin \theta \sin \phi \\ r \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\nabla = \frac{\partial}{\partial r} \hat{e}_r + \frac{\partial}{\partial \theta} \hat{e}_\theta + \frac{\partial}{\partial \phi} \hat{e}_\phi$$

$$\nabla \cdot \underline{f} = \frac{\partial f_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial \theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f_\phi}{\partial \phi}$$

$$\nabla \times \underline{f} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 f_\theta) - \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} (r f_\phi) + \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial \phi}$$

$$f_r = 0, \quad \frac{\partial f_\theta}{\partial r} = -\hat{e}_\phi, \quad \frac{\partial f_\phi}{\partial r} = \hat{e}_\theta$$

$$f = f_r \hat{e}_r + f_\theta \hat{e}_\theta + f_\phi \hat{e}_\phi$$

$$(F \frac{\partial}{\partial r}) \cdot f = \frac{\partial f_r}{\partial r}$$

$$(\hat{e}_\theta \frac{\partial}{\partial \theta}) \cdot f = \frac{\partial f_\theta}{\partial \theta} + f_r$$

$$(\hat{e}_\phi \frac{\partial}{\partial \phi}) \cdot f = \frac{\partial f_\phi}{\partial \phi} + \sin \theta \cdot f_r + \cos \theta \cdot f_\theta$$

$$\nabla \cdot f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 f_\theta) + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} (r f_\phi) + \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial \phi}$$

$$\nabla \times f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 f_\phi) - \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} (r f_\theta) + \frac{1}{r} \frac{\partial f_\phi}{\partial \theta}$$

$$\underline{r} = \begin{pmatrix} r \cos \theta \\ r \sin \theta \\ z \end{pmatrix}$$

$$\nabla \cdot \underline{f} = \frac{\partial f_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f_z}{\partial z}$$

$$f = f_r \hat{e}_r + f_\theta \hat{e}_\theta + f_z \hat{e}_z$$

$$(\hat{e}_r \frac{\partial}{\partial r}) \cdot f = \frac{\partial f_r}{\partial r}, \quad (\hat{e}_\theta \frac{\partial}{\partial \theta}) \cdot f = \frac{\partial f_\theta}{\partial \theta} + f_r, \quad (\hat{e}_z \frac{\partial}{\partial z}) \cdot f = \frac{\partial f_z}{\partial z}$$

$$\nabla \cdot f = \frac{\partial f_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f_z}{\partial z}$$

$$\nabla \times f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 f_\theta) - \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial z}$$

$$\nabla \times f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 f_\theta) - \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial z}$$

9. נתן Σq ו- \vec{r}_q נק'ת נק'ת q כ- r_q ג'רמי ρ , אז $\nabla \cdot \vec{P}$ הוא $\Sigma q / r_q^3$

כלכ' $\nabla \cdot \vec{P} = \rho$ נתק'ת ה- \vec{P} .

10. נס' $\nabla \cdot \vec{P}$ פ- \vec{E} ו- \vec{D} כ- \vec{P} .

11. גראט \vec{B} Gauss, נס' $\nabla \cdot \vec{B} = 0$ ה- \vec{B} .

12. $\vec{F} = -\nabla V$ מ- V סדר' \vec{F} .

(\vec{F})

13. מ- $\vec{B} = \nabla \times \vec{A}$ נס' \vec{B} מ- \vec{A} כ- \vec{A} . $\vec{B} = \left(\begin{array}{c} 2\cos\theta/r^3 \\ \sin\theta/r^3 \end{array} \right)$ נס' \vec{A} מ- \vec{B} .

14. מ- $\vec{E} = -\nabla V$ נס' \vec{E} מ- V כ- V . $\vec{E} = \left(\begin{array}{c} 2\cos\theta/r^3 \\ \sin\theta/r^3 \end{array} \right)$ נס' V מ- \vec{E} .

15. נס' \vec{E} מ- \vec{V} , נס' \vec{V} מ- \vec{E} , נס' \vec{V} מ- \vec{B} , נס' \vec{B} מ- \vec{A} , נס' \vec{A} מ- \vec{E} .

16. $\nabla \times (\vec{E} \times \vec{B}) = \mu_0 \epsilon_0 \nabla^2 \vec{E} + \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$ נס' $\nabla^2 \vec{E} = 0$, נס' $\nabla^2 \vec{B} = 0$.

17. $\nabla \times (\vec{E} \times \vec{B})$.

18. $\sum_{ijk} a_i a_k$.

19. $\sum_{ijk} \delta_{jk}$.

20. $\sum_{ijk} \sum_{klm} \sum_{mnj}$.

21. הוכחנו $\nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{B}) = \nabla \cdot (\nabla \times \vec{A})$ נס' $\nabla \cdot \vec{A} = 0$.

22. הוכחנו $\nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{B}) = \nabla \cdot (\nabla \times \vec{A}) = 0$ נס' $\nabla^2 \vec{A} = 0$.

23. נס' $\nabla^2 \vec{A} = 0$ מ- $\nabla^2 \vec{A} = 0$.

24. $\nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{B}) = 0$.

25. נס' $\nabla \cdot \vec{E} = \rho$ מ- $\nabla \cdot \vec{E} = \rho$.

26. נס' $\nabla^2 \phi = 0$ מ- $\nabla^2 \phi = 0$.

27. נס' $\nabla^2 \phi = 0$ מ- $\nabla^2 \phi = 0$.

28. $\nabla^2 \phi = 0$ מ- $\nabla^2 \phi = 0$.

29. $\nabla^2 \phi = 0$ מ- $\nabla^2 \phi = 0$.

: ⑫ $\oint \psi \, ds$

ל. אוניברלי גאכט ② את, פורמיין הכנីינְיָה
 $R \rightarrow \infty$ אז $\phi = \psi$ ו $\int \psi \, ds = 2\pi R \cdot 0 = 0$ ($\nabla^2 \phi = 0 = \nabla^2 \psi$)

ו. 13 $\oint \oint_{\Sigma} \frac{r}{\pi r^3} \cdot dS = 4\pi$ כי סכום השטחים Σ הוא $4\pi r^2$
 $\nabla \cdot \left(\frac{r}{\pi r^3} \right) = 0$

ז. גאכט ③, ④, $\oint \psi \, ds = 0$ כי ψ היא פונקציית גודל נורמלית (בנוסף לערך אפס)

$$\oint_{\Sigma} \frac{r}{\pi r^3} \cdot dS = \begin{cases} 0 & \text{אם } \psi = 0 \\ 4\pi & \text{אם } \psi \neq 0 \end{cases}$$

ה. 14 $\phi(x, y) = \tan^{-1}(y/x)$ פון גראן נורמליזציה של הערך המוחלט של ϕ
 $\oint \phi \, ds = \pi R^2$

$$\int_{\partial\Sigma} \frac{ydx - xdy}{x^2 + y^2} = 0 \quad \text{ב-Grön Green}$$

ו. סכום המוחלים של ϕ על Σ

ז. גאכט 15, ②, ④, $\int_{\partial\Sigma} \frac{ydx - xdy}{x^2 + y^2} = 0$ כי ψ היא פונקציית גודל נורמלית

CNS: כיוון הסיבוב

ג. גאכט 16, ④, CNS, ② $\int_{\partial\Sigma} \frac{ydx - xdy}{x^2 + y^2} = 0$ כי ϕ היא פונקציית גודל נורמלית

ה. CNS: כיוון הסיבוב

