

Tentamen i Vektorfält och klassisk fysik, FFM232

Lördagen den 28 oktober 2006, kl. 8.30 - 12.30.

Examinator: Henrik Johannesson, ankn. 3185, mobil 0768-237042.

Hjälpmedel: Physics Handbook, Beta, Standard Math Tables, kursens formelsamling.

Lösningarna anslås på entrédörren till Fysicum omedelbart efter skrivningens slut. Tentamensresultaten anslås i trapphuset senast den 8 november. Tentamensgranskning den 8 november kl. 12-13 i Origo 7104A.

Varje uppgift ger maximalt 8 poäng. Uppgifterna är inte avsiktligt ordnade efter svårighetsgrad. Maximal bonus från datoruppgifter är 10 poäng.

Betygsgränser: betyg 3: 20 poäng; betyg 4: 30 poäng; betyg 5: 40 poäng.

Strukturera Dina lösningar noggrant. **Uppställda samband skall motiveras** (gärna med en enkel skiss). Alla väsentliga steg i analys och beräkningar skall redovisas.

1. Ekvationerna för isotermerna (nivåkurvorna till ett temperaturfält) nära ett yttre hörn av en vägg ges av $xy/a^2 = \text{konstant}$. Bestäm ekvationerna för fältlinjerna till vektorfältet som beskriver värmeströmmen. I vilken riktning strömmar värmen i punkten $P : (a, 3a)$?

2. Ett koordinatsystem uvw definieras av

$$\begin{cases} x = u^2 - v^2 \\ y = 2uv + \lambda w \\ z = w \end{cases}$$

a) Bestäm λ så att koordinatsystemet blir ortogonalt, och beräkna systemets skalfaktorer. Är koordinatsystemet uvw ett höger- eller vänsterorienterat system?

b) Använd resultatet i a) till att beräkna $\nabla \times \mathbf{A}$ där

$$\mathbf{A} = \frac{2 \cos u}{w} \hat{u} + \frac{2 \sin v}{w} \hat{v} + w \hat{w}.$$

Kan det finnas ett magnetfält som har \mathbf{A} som vektorpotential?

VÄND!

3. Vektorfältet \mathbf{A} och ytan S är givna i cylinderkoordinater $\rho\alpha z$:

$$\mathbf{A}(\rho, \alpha, z) = A_0 a^{-1} \left(a^3 (\rho^2 + z^2)^{-3/2} (\rho \hat{\rho} + z \hat{z}) + \rho(1 + \cos 2\alpha) \hat{\rho} - \rho \sin 2\alpha \hat{\alpha} \right)$$
$$S : \rho = 2a - z, z > 0.$$

Beräkna normalytintegralen av \mathbf{A} över S .

4. En partikel rör sig längs en bana som ges av skärningskurvan mellan ytorna

$$S_1 : r \cos \theta = 1$$
$$S_2 : r^2 \sin^2 \theta + 2r^2 \cos^2 \theta = 4r \cos \theta$$

Partikeln påverkas av en kraft

$$\mathbf{F} = y^2 \hat{x} + 2xy \hat{y}.$$

Beräkna det arbete som kraften utför på partikeln mellan punkterna $P_1 : (\sqrt{2}, 0, 1)$ och $P_2 : (1, 1, 1)$.

5. Tyngdkraftsaccelerationen $\mathbf{g}(\mathbf{r})$ kan skrivas som $= -\nabla\phi$, där potentialfunktionen $\phi(\mathbf{r})$ satisfierar ekvationen

$$\nabla^2 \phi = \gamma \rho,$$

där γ är en konstant och $\rho(\mathbf{r})$ är masstätheten. Beräkna $\mathbf{g}(\mathbf{r})$ när $\rho = 0$ utom i rymden mellan två sfäriska ytor med radierna $R_1 < R_2$ där $\rho = \rho_0 = \text{konstant}$.

Ledning: Behandla var för sig intervallen $0 < r < R_1$, $R_1 < r < R_2$ och $r > R_2$. Utnyttja att ϕ och \mathbf{g} måste vara kontinuerliga på ytorna $r = R_1$ och $r = R_2$ samt i $r = 0$.

28/10 2006

1.

TENTAMEN I VEKTORÄRIT OCH KLASSISK FYSIK FEM232
 HÖSTINSGFÖRELÄSNING

1. $\vec{j} = -\lambda \nabla T = -\frac{\lambda}{a^2} (y, x)$
 vägg $C = -a^2/\lambda$

$\frac{dy}{dx} = \frac{y}{x} \Rightarrow \int y dy = \int x dx$

$\frac{dx}{dt} = y$
 $\frac{dy}{dt} = x$

$\Rightarrow x^2 - y^2 = \text{konst.}$
 HYPERBEL

Värdeställen: $P: (a, 3a)$

$\vec{j} = -\frac{\lambda}{a^2} (3a, a) \sim -(3, 1)$
 $a > 0$

2a)

$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} = (2u, 2v, 0)$, $\frac{\partial \vec{r}}{\partial v} = (-2v, 2u, 0)$, $\frac{\partial \vec{r}}{\partial w} = (0, \lambda, 1)$

$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial w} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial w} = 0 \Rightarrow \boxed{\lambda = 0}$

$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ 2u & 2v & 0 \\ -2v & 2u & 0 \end{vmatrix} = \underbrace{4(u^2+v^2)}_{>0} \hat{z} \sim \hat{z}$

\Rightarrow HÖRIGESYSTEM

SKALFAKTORER
 $|\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}| = |\frac{\partial \vec{r}}{\partial v}| = 2\sqrt{u^2+v^2}$, $|\frac{\partial \vec{r}}{\partial w}| = 1$

b)

$\vec{\nabla} \times \vec{A} = \frac{1}{4(u^2+v^2)} \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial u} & \frac{\partial}{\partial v} & \frac{\partial}{\partial w} \\ 2\sqrt{u^2+v^2} u & 2\sqrt{u^2+v^2} v & \frac{1}{w} \end{vmatrix}$

$= \frac{2 \sin v}{w^2} \hat{u} - \frac{2 \cos u}{w^2} \hat{v} + \frac{1}{(u^2+v^2)^{3/2}} w (\sin v - v \cos u) \hat{w}$

4. \vec{F} är konservativ $\nabla \times \vec{F} = 0$.

$\Rightarrow \exists \phi, \vec{F} = -\nabla \phi$

$$\begin{cases} -\frac{\partial \phi}{\partial x} = y^2 \Rightarrow -\phi = y^2 x + f(y, z) \\ -\frac{\partial \phi}{\partial y} = 2xy \Rightarrow -\phi = y^2 x + g(x, z) \end{cases}$$

$\Rightarrow \phi(x, y, z) = -y^2 x + h(z)$

$$\oint_W \vec{F} \cdot d\vec{v} = - \int_{P_1}^{P_2} \nabla \phi \cdot d\vec{v} = - \int_{P_1}^{P_2} d\phi$$

$= \phi(P_1) - \phi(P_2)$

$= \phi(x=\sqrt{2}, y=0, z=1) - \phi(x=1, y=1, z=1)$

$= 0 - (-1) = 1$

Integration kan göras enkelt värdet på parametrifieringen g :

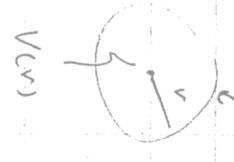
Kurva: $\begin{cases} z=1 \\ v^2 + z^2 = 4z \end{cases} \Rightarrow z=1, v^2=3$



5. Problemet kan behandlas på flera sätt, t.ex. genom att direkt lösa Poisson-ekvationen

$\nabla^2 \phi = 4\pi \rho$

eller utnyttja kontinuitetsvillkoren för ϕ och $\vec{g} = -\nabla \phi$. Enklare är kanske att utnyttja Gauss sats:



$$\int_{V(r)} 4\pi r \rho(r) dV = \int_{S(r)} \nabla^2 \phi dV = \oint \nabla \phi \cdot d\vec{S}$$

$= 4\pi r^2 \frac{\partial \phi}{\partial r}$

$r^2 \frac{\partial \phi}{\partial r} = \int_{V(r)} \rho(r) dV =$

$$\begin{cases} 0, & r < R_1 \\ \rho_0 \frac{4}{3} \pi (r^3 - R_1^3), & R_1 < r < R_2 \\ \rho_0 \frac{4}{3} \pi (R_2^3 - R_1^3), & R_2 < r \end{cases}$$

$\vec{g}(r) = -\frac{\partial \phi}{\partial r} \vec{v} = -\frac{1}{r^2} [\dots]$

Alternativ lösning (Poissons ekv.)

$$\vec{g}(\vec{r}) = -\nabla\phi(\vec{r})$$

$$\nabla^2\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \rho(\vec{r})$$

I: $0 < r < R_1$

$$\nabla^2\phi(r) = 0 \Rightarrow \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial\phi}{\partial r} \right) = 0$$

$$\Rightarrow \phi(r) = -\frac{A}{r} + B \Rightarrow \vec{g}(r) = -\frac{A}{r^2} \vec{r}$$

II: $R_1 < r < R_2$

$$\nabla^2\phi(r) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \rho_0 \Rightarrow \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial\phi}{\partial r} \right) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \rho_0$$

$$\Rightarrow \phi(r) = \frac{1}{6\pi\epsilon_0} \rho_0 r^2 - \frac{C}{r} + D$$

$$\Rightarrow \vec{g}(r) = -\left(\frac{1}{3\pi\epsilon_0} \rho_0 r + \frac{C}{r^2} \right) \vec{r}$$

III: $r > R_2$

$$\nabla^2\phi(r) = 0 \Rightarrow \phi(r) = -\frac{E}{r} + F$$

$$\Rightarrow \vec{g}(r) = -\frac{E}{r^2} \vec{r}$$

$$\vec{g}(\vec{r}) = -\frac{C_{tot}}{r^2} \vec{r} \quad M = \text{total massa}$$

$$= -\frac{1}{3} \left(\frac{4\pi R_2^3}{3} - \frac{4\pi R_1^3}{3} \right) \frac{\rho_0}{r^2} \vec{r}$$

$$= -\frac{4\pi}{3} \rho_0 \frac{R_2^3 - R_1^3}{r^2} \vec{r}$$

\Downarrow III

$$E = \frac{4\pi}{3} \rho_0 (R_2^3 - R_1^3)$$

\vec{g} kontinuerlig på yttarna, dvs. $r=R_1, r=R_2$

$$R_2: \frac{4\pi}{3} \rho_0 (R_2^3 - R_1^3) = \frac{4\pi}{3} \rho_0 R_2 + \frac{C}{R_2^2}$$

$$\Rightarrow C = -\frac{4\pi}{3} \rho_0 R_1^3$$

$$R_1: \frac{A}{R_1^2} = \frac{4\pi}{3} \rho_0 R_1 - \frac{4\pi}{3} \frac{\rho_0 R_1^3}{R_1^2} = 0$$

\Downarrow

$$\vec{g}(\vec{r}) = \begin{cases} 0 & r < R_1 \\ \frac{4\pi}{3} \rho_0 \left(\frac{R_1^3}{r^2} - r \right) \vec{r} & R_1 < r < R_2 \\ -\frac{4\pi}{3} \rho_0 (R_2^3 - R_1^3) \frac{1}{r^2} \vec{r} & r > R_2 \end{cases}$$