

אופרטורים דיפרנציאליים

כל המושגים שכתבתי למטה באמצעות אופרטור $\nabla = (\frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n})$ נגזרת

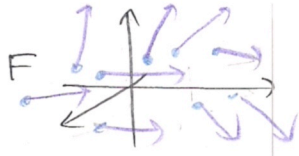
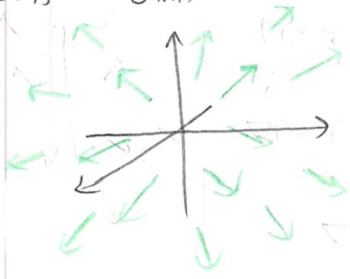
גרדיאנט של פונקציה $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ הוא ווקטור $\text{grad } f = \nabla f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$

$$\nabla f = (\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n})$$

$$f(x, y, z) = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \leftarrow f(\vec{r}) = r$$

$$\nabla f = (\frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}})$$

$$\nabla f(\vec{r}) = \frac{\vec{r}}{r}$$

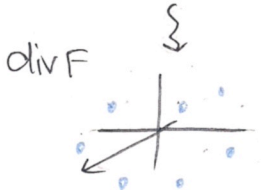


דיברגנץ (Divergence) של שדה ווקטורי $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ הוא

$$\text{div } F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

הוא שדה סקלרי

$$\text{div}(F) = \nabla \cdot F = (\frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n}) \cdot (F_1, \dots, F_n) = \frac{\partial F_1}{\partial x_1} + \frac{\partial F_2}{\partial x_2} + \dots + \frac{\partial F_n}{\partial x_n}$$



$$F(x, y, z) = x^2 y \hat{i} + z \hat{j} + x y z \hat{k}$$

חשב את $\text{div } F$ בקו

$$\text{div } F = \frac{\partial}{\partial x}(x^2 y) + \frac{\partial}{\partial y}(z) + \frac{\partial}{\partial z}(x y z) = 2xy + 0 + xy = 3xy$$

מהי משמעות הדיברגנץ?

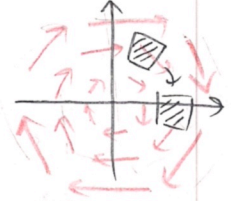
נניח F הוא שדה ווקטורי של תנועה נש/סמ של נושא. נניח $V(t)$ הוא נפח קובייה של נושא. $\text{div } F$ הוא שדה סקלרי. $\frac{d}{dt} V(t)$ הוא קצב השינוי של הנפח. $\text{div } F$ הוא שדה סקלרי. $\frac{d}{dt} V(t)$ הוא קצב השינוי של הנפח.

$V(t)$ - נפח קובייה שמסתה ρ היא $\rho V(t)$.
 $V(0)$ - נפח הקובייה המסתה ρ באותו הזמן.

$$\text{div } F(x) = \frac{1}{V(0)} \frac{d}{dt} (V(t)) \Big|_{t=0}$$

עבור קובייה אינפיניטסימלית V .

(1) $F(x, y) = y \hat{i} - x \hat{j}$



$$\text{div } F = 0 + 0 = 0$$

$$\text{div } F = 0$$

השדה הוא מסתובב. $\text{div } F = 0$.

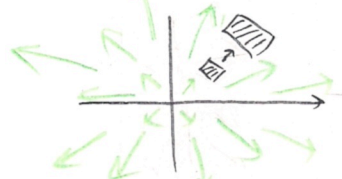
(2) $F(x, y) = -x \hat{i} - y \hat{j}$



$$\text{div } F = -1 - 1 = -2$$

כאשר $\text{div } F(x) < 0$ השדה הוא מסתובב. $\text{div } F = -2$.

(3) $F(x, y) = x \hat{i} + y \hat{j}$



$$\text{div } F = 1 + 1 = 2 > 0$$

כאשר $\text{div } F(x) > 0$ השדה הוא מסתובב. $\text{div } F = 2$.

רוטור (rotor) וקטור (Curl) (רק ב \mathbb{R}^3)

1. rot $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ווקטור ווקטור $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ווקטור ווקטור

$$\text{rot } F = \text{Curl } F = \nabla \times F = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z} \right) \hat{i} - \left(\frac{\partial F_3}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial z} \right) \hat{j} + \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) \hat{k}$$

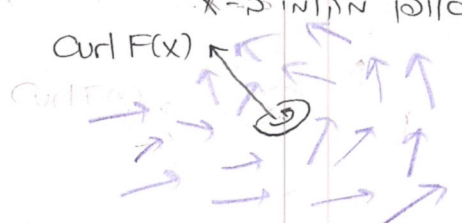
$$F(x, y, z) = xy \hat{i} + \sin z \hat{j} + \hat{k}$$

צגתו - חשב את הרוטור שלה

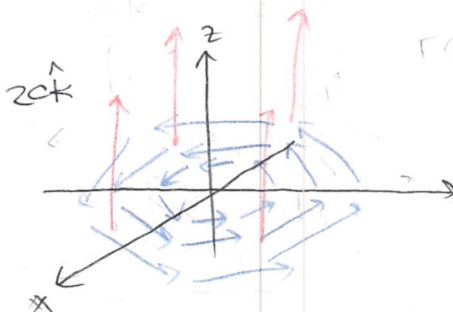
$$\text{rot } F = \nabla \times F = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ xy & \sin z & 1 \end{vmatrix} = (0 - \cos z) \hat{i} - (0 - 0) \hat{j} + (0 - x) \hat{k} = -\cos z \hat{i} - x \hat{k}$$

מהי המשמעות של $\text{Curl } F$?

הוקטור $\text{Curl } F(x)$ מציג את "היציאת הסיבוב" של השדה F באופן מקומי ב- x .
כיוון הוקטור $\text{Curl } F(x)$ מציג את ציר הסיבוב.
גודלו $|\text{Curl } F(x)|$ מציג את מהירות הסיבוב.



דוגמאות:



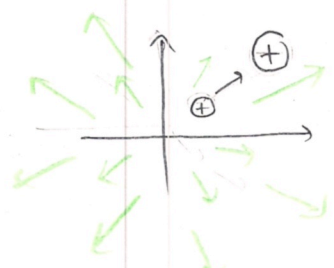
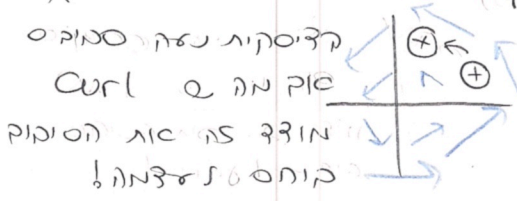
$$F(x, y) = -cy \hat{i} + cx \hat{j}$$

1) סיבוב במישור קבוע $z = c$

באשר מתבטאים rot חייבים להתייחס לשדה ב \mathbb{R}^3

$$F(x, y, z) = -cy \hat{i} + cx \hat{j} + 0 \hat{k}$$

$$\text{rot } F = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -cy & cx & 0 \end{vmatrix} = (0 - 0) \hat{i} - (0 - 0) \hat{j} + (c + c) \hat{k} = 2c \hat{k}$$



2) משדה של סיבוב סגור $F(x, y) = x \hat{i} + y \hat{j}$

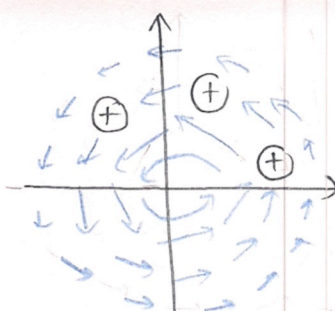
$$F(x, y, z) = x \hat{i} + y \hat{j} + 0 \hat{k}$$

$$\text{Curl } F = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ x & y & 0 \end{vmatrix} = (0 - 0) \hat{k} = 0$$

0 = היציאה הסיבובית

אם $\text{Curl } F = 0$ בנה את כל ציביות קטנה שנוגדת את הצורה האנטי-סיבובית

של סיבוב סגור.



$$F(x,y) = -\frac{y}{x^2+y^2} \hat{i} + \frac{x}{x^2+y^2} \hat{j} \quad (3)$$

$$\text{rot } F = \left(\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) \hat{k} = \left(\frac{x^2+y^2 - x \cdot 2x}{(x^2+y^2)^2} + \frac{x^2+y^2 - y \cdot 2y}{(x^2+y^2)^2} \right) \hat{k} = 0$$

$\text{Curl } F = 0$ אמרו שהצורה קטעה סימטרית סביב 0 איך ייתכן?

משום ש-rot מוצג "צירוף" מקומות" אבל, אם עיני דיסקרט קטעה סביבת

היא אומנם הסתבך סביב 0 ואם לא סביב ציור.

לחיות שהקשר בין grad, div, rot

(1) $\text{Curl}(\nabla f) = 0$ ("צירוף" של שדה גרדיאנט תמיד שווה 0)

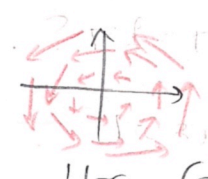
F נקרא שדה פוטנציאלי אם קיימת f כך ש $\nabla f = F$. במקרה זה f נקרא פוטנציאל

אם $F = \frac{r^2}{r}$ הוא שדה פוטנציאלי! $f = r$ הפוטנציאל שלו.

צריך שדה ווקטורי כלשהו F - סדר נגד אם יש לו פוטנציאל? $\nabla f = F$

צורת 1 חשבוה משום שהיא מהווה תנאי הכרחי לקיום פוטנציאל.

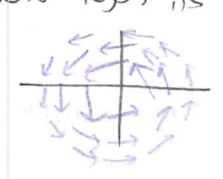
אם $\text{Curl } F \neq 0$ לא שדה פוטנציאלי.



2- $F(x,y) = y \hat{i} - x \hat{j}$ $\text{Curl } F = 2 \hat{k}$ לא פוטנציאלי

אם $\text{Curl } F = 0$ מקשה F פוטנציאלי? (הואם זה תנאי מספיק?)

ההמשל מכוח של $\nabla f = F$ יתכן!



1- $F(x,y) = -\frac{y}{x^2+y^2} \hat{i} + \frac{x}{x^2+y^2} \hat{j}$ $\text{Curl } F = 0$!

(2) $\text{Div}(\text{Curl } F) = 0$

הוכחה: $\nabla \cdot (\nabla \times F) = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot \left(\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z}, \frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x}, \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right)$
 $= \frac{\partial^2 F_3}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 F_2}{\partial x \partial z} + \frac{\partial^2 F_1}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 F_3}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 F_2}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 F_1}{\partial z \partial y} = 0$

$\Delta f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ **פאפסאן של פוקציה**
 $\Delta f = \nabla^2 f = \nabla \cdot (\nabla f) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2} + \dots + \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2}$

(3) $\nabla^2(fg) = f \nabla^2 g + g \nabla^2 f + 2(\nabla f \cdot \nabla g)$

$\frac{\partial^2(fg)}{\partial x_i^2} = \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} g + f \frac{\partial g}{\partial x_i} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} g + \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial g}{\partial x_i} + \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial g}{\partial x_i} + f \frac{\partial^2 g}{\partial x_i^2}$

$\sum_{i=1}^n \frac{\partial^2(fg)}{\partial x_i^2} = \left(\sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} \right) g + f \cdot \left(\sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 g}{\partial x_i^2} \right) + 2 \left(\sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial g}{\partial x_i} \right) = \nabla^2 f g + f \nabla^2 g + 2 \nabla f \cdot \nabla g$