

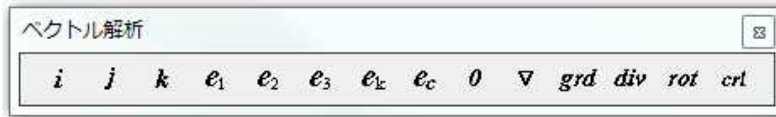
ベクトル解析機能

カルキングは、直交座標系、極座標系、円柱座標系を扱います。

基底単位ベクトル

基底単位ベクトルにはいくつかの表現方法があります。

カルキングでは、ベクトル解析ツールバーでこれらを使い分けることができます。



例 2次元、3次元直交座標系

$$5i + 3j - 2k$$

$$5e_1 + 3e_2 - 2e_3$$

この表記は、2次元、3次元のみに制限されます。

例 多次元直交座標系、極座標系、円柱座標系

$$5e_1 + 3e_2 - 2e_3 + 7e_4 - 4e_5$$

e_4, e_5 等は、ベクトル解析ツールバーの e_k を利用します。

$$4e_r + 0.5e_\theta + 0.3e_\phi$$

これらの e はすべてベクトル解析ツールバーの e_c を利用します。

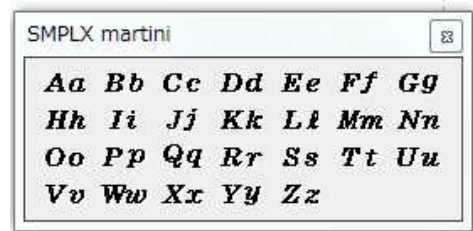
$$4e_\rho + 0.5e_\phi + 0.3e_\theta$$

これらの e はすべてベクトル解析ツールバーの e_c を利用します。

ベクトル解析で使われる変数名の入力方法

CTRL+SMPLX martini文字盤クリック

この方法は、ノーマル書体で数式を作成中に太文字を入力しても、書体モードが変化しません。



スカラー変数、ベクトル変数が混在したときの計算例

3次元空間の点(5,2,4)を通る球の体積を求めよ。ただし球の中心は原点にあるとする。

$$r=(5,2,4) \quad \text{代入定義}$$

$$r=|r| \quad \text{代入定義} \quad \text{半径を求める。}$$

$$\frac{4\pi r^3}{3} = 1264.4667 \quad \text{計算} \quad \text{球の体積を求める。}$$

ベクトル計算の答の表示の変更方法 =記号の直後に、特徴を表す記号を記入して計算します。

$$r=(5,2,4) \quad \text{代入定義}$$

$$r=i \quad \text{単位ベクトルの } i \text{ を} = \text{の直後に記入して、計算を実行すると、次の様になる。}$$

$$r=5i+2j+4k \quad \text{計算}$$

$$r=e_1 \quad \text{単位ベクトルの } e \text{ を} = \text{の直後に記入して、計算を実行すると、次の様になる。}$$

$$r=5e_1+2e_2+4e_3 \quad \text{計算}$$

$$r=5i+2j+4k \quad \text{代入定義}$$

$$r=(?) \quad \text{可変カッコを} = \text{の直後に記入して、計算を実行すると、次の様になる。}$$

$$r=(5, 2, 4) \quad \text{計算}$$

異なる座標系間の答え表示の変換 (r,θ,φ)系からの変換

(r, θ_{x,y,z}, φ_{x,y}) 座標系単位定義
 $\mathbf{a} = 4\mathbf{e}_r + 0.5\mathbf{e}_\theta + 0.3\mathbf{e}_\phi$ 代入定義
 $\mathbf{a} = \mathbf{i}$ 単位ベクトルの \mathbf{i} を=の直後に記入して、計算を実行する。
 $\mathbf{a} = 1.8320508\mathbf{i} + 0.56671974\mathbf{j} + 3.5103302\mathbf{k}$ 計算
 $|\mathbf{a}| = 4$ 計算

ベクトル解析用の演算子

プロフェッショナル版限定機能

「ベクトル解析」ツールバーから入力します。

最も汎用性の高い演算子は∇演算子です。

grad、div、rot、curl は∇演算子を用いて定義されています。なお rot と curl は同じ機能です。

直交座標系での∇演算子の計算

● f(x,y,z) は3次元空間で定義されているスカラー関数とします。

この f(x,y,z) に対して ∇ を適用した ∇f(x,y,z) は次のように定義されます。

$$\nabla f(x,y,z) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right) \quad \text{または基底ベクトルを使って} \quad \nabla f(x,y,z) = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k}$$

計算例1 f(x,y,z) 関数の具体的内容が分かっているとき

$$f(x,y,z) = \frac{1}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla f(x,y,z) = \frac{-x}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{i} + \frac{-y}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{j} + \frac{-z}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{k}$$

代数計算

$$\nabla f = \frac{-x}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{i} + \frac{-y}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{j} + \frac{-z}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \mathbf{k}$$

代数計算

$$\nabla \cdot (\nabla f) = 0 \quad \Delta(f) = 0 \quad \text{代数計算}$$

計算例2 f(x,y,z) 関数の具体的内容が分かっていないとき

$$f(x,y,z) = \emptyset \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla f(x,y,z) = \frac{\partial f}{\partial x}(x,y,z) \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y}(x,y,z) \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z}(x,y,z) \mathbf{k} \quad \text{代数計算}$$

関数の引数を省略して計算することもできます。

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k} \quad \text{grad}(f) = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k} \quad \text{代数計算}$$

$$\Delta(f) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \quad \text{代数計算}$$

● $\mathbf{F}(x,y,z)$ は3次元空間で定義されている以下のようなベクトル関数とします。

$$\mathbf{F}(x,y,z) = F_1(x,y,z)\mathbf{i} + F_2(x,y,z)\mathbf{j} + F_3(x,y,z)\mathbf{k}$$

計算例3

$$\mathbf{F}(x,y,z) = \frac{2e^{-z^2}}{x^2+y^2}\mathbf{i} + \frac{3e^{-z^2}}{x^2+y^2}\mathbf{j} + \frac{1}{z}\mathbf{k}$$

関数定義

$$\nabla \cdot \mathbf{F} = \frac{-4e^{-z^2}xz^2 - 6e^{-z^2}yz^2 - x^4 - 2x^2y^2 - y^4}{x^4z^2 + 2x^2y^2z^2 + y^4z^2}$$

代数計算

$$\text{div}(\mathbf{F}) = \frac{-4e^{-z^2}xz^2 - 6e^{-z^2}yz^2 - x^4 - 2x^2y^2 - y^4}{x^4z^2 + 2x^2y^2z^2 + y^4z^2}$$

代数計算

$$\nabla \times \mathbf{F} = \frac{6e^{-z^2}z}{x^2+y^2}\mathbf{i} + \frac{-4e^{-z^2}z}{x^2+y^2}\mathbf{j} + \frac{-6e^{-z^2}x + 4e^{-z^2}y}{x^4 + 2x^2y^2 + y^4}\mathbf{k}$$

代数計算

$$\text{rot}(\mathbf{F}) = \frac{6e^{-z^2}z}{x^2+y^2}\mathbf{i} + \frac{-4e^{-z^2}z}{x^2+y^2}\mathbf{j} + \frac{-6e^{-z^2}x + 4e^{-z^2}y}{x^4 + 2x^2y^2 + y^4}\mathbf{k}$$

代数計算

極座標系、円柱座標系での ∇ 演算子の計算

円柱座標系での計算は、円柱座標系計算モードに切り替えるため座標系単位定義が必須です。

(r, θ, z) (r, θ, z) を選択して、「実行」-「座標系単位定義」

また、円柱座標系計算モードの時に、 ∇ 演算子の極座標系計算を実行するときには、極座標系計算モードに切り替えるために、次の座標系単位定義が必要です。

$(r, \theta_{x,y,z}, \phi_{x,y})$ $(r, \theta_{x,y,z}, \phi_{x,y})$ を選択して、「実行」-「座標系単位定義」

注意： 解説書により、 θ 、 ϕ の角度の定義が逆のことがあります、
カルキングはこれを使い分けることができます。

極座標系での ∇ 計算

$(r, \theta_{x,y,z}, \phi_{x,y})$ 座標系単位定義

$g(r, \theta, \phi) = \emptyset$ 関数定義

$\nabla g = \frac{\partial g}{\partial r}\mathbf{e}_r + \frac{1}{r}\frac{\partial g}{\partial \theta}\mathbf{e}_\theta + \frac{1}{r\sin\theta}\frac{\partial g}{\partial \phi}\mathbf{e}_\phi$ 代数計算

$G_r(r, \theta, \phi) = \emptyset$ 関数定義

$G_\theta(r, \theta, \phi) = \emptyset$ 関数定義

$G_\phi(r, \theta, \phi) = \emptyset$ 関数定義

$\mathbf{G}(r, \theta, \phi) = G_r\mathbf{e}_r + G_\theta\mathbf{e}_\theta + G_\phi\mathbf{e}_\phi$ 関数定義

内積計算 $\nabla \cdot \mathbf{G} = \frac{1}{r\sin\theta} \left(r \frac{\partial G_r}{\partial r} \sin\theta + 2G_r \sin\theta + G_\theta \cos\theta + \frac{\partial G_\theta}{\partial \theta} \sin\theta + \frac{\partial G_\phi}{\partial \phi} \right)$ 代数計算

この計算式は、以下の簡潔な表現の式と等価です。

$$\frac{1}{r^2\sin\theta} \left(\frac{\partial(r^2\sin\theta G_r)}{\partial r} + \frac{\partial(r\sin\theta G_\theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial(rG_\phi)}{\partial \phi} \right) = \frac{1}{r\sin\theta} \left(r \frac{\partial G_r}{\partial r} \sin\theta + 2G_r \sin\theta + G_\theta \cos\theta + \frac{\partial G_\theta}{\partial \theta} \sin\theta + \frac{\partial G_\phi}{\partial \phi} \right)$$

外積計算

$$\nabla \times \mathbf{G} = \frac{1}{r\sin\theta} \left(G_\phi \cos\theta + \frac{\partial G_\phi}{\partial \theta} \sin\theta - \frac{\partial G_\theta}{\partial \phi} \right) \mathbf{e}_r + \frac{1}{r\sin\theta} \left(-r \frac{\partial G_\phi}{\partial r} \sin\theta - G_\phi \sin\theta + \frac{\partial G_r}{\partial \phi} \right) \mathbf{e}_\theta + \frac{1}{r} \left(r \frac{\partial G_\theta}{\partial r} + G_\theta - \frac{\partial G_r}{\partial \theta} \right) \mathbf{e}_\phi$$

$\mathbf{G}(r,\theta,\phi)$ を以下のように定義することもできます。

$$\mathbf{G}(r,\theta,\phi) = G_r(r,\theta,\phi)\mathbf{e}_r + G_\theta(r,\theta,\phi)\mathbf{e}_\theta + G_\phi(r,\theta,\phi)\mathbf{e}_\phi \quad \text{関数定義}$$

この場合の計算結果の表現は以下のようになります。

$$\nabla \cdot \mathbf{G} = \frac{1}{r \sin \theta} \left(r \frac{\partial G_r}{\partial r}(r,\theta,\phi) \sin \theta + 2G_r(r,\theta,\phi) \sin \theta + G_\theta(r,\theta,\phi) \cos \theta + \frac{\partial G_\theta}{\partial \theta}(r,\theta,\phi) \sin \theta + \frac{\partial G_\phi}{\partial \phi}(r,\theta,\phi) \right) \quad \text{代数計算}$$

$$\begin{aligned} \nabla \times \mathbf{G} = & \frac{1}{r \sin \theta} \left(G_\phi(r,\theta,\phi) \cos \theta + \frac{\partial G_\phi}{\partial \theta}(r,\theta,\phi) \sin \theta - \frac{\partial G_\theta}{\partial \phi}(r,\theta,\phi) \right) \mathbf{e}_r + \frac{1}{r \sin \theta} \left(-r \frac{\partial G_\phi}{\partial r}(r,\theta,\phi) \sin \theta - G_\phi(r,\theta,\phi) \sin \theta + \right. \\ & \left. \frac{\partial G_r}{\partial \phi}(r,\theta,\phi) \right) \mathbf{e}_\theta + \frac{1}{r} \left(r \frac{\partial G_\theta}{\partial r}(r,\theta,\phi) + G_\theta(r,\theta,\phi) - \frac{\partial G_r}{\partial \theta}(r,\theta,\phi) \right) \mathbf{e}_\phi \quad \text{代数計算} \end{aligned}$$

具体的計算例

$$\mathbf{r}(r,\theta,\phi) = r\mathbf{e}_r \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla \left(\frac{1}{r} \right) = -\frac{1}{r^2} \mathbf{e}_r \quad \nabla \cdot \left(\frac{1}{r^3} \mathbf{r} \right) = 0 \quad \nabla \cdot \left(-\frac{1}{r^2} \mathbf{e}_r \right) = 0 \quad \Delta \frac{1}{r} = 0 \quad \nabla (\ln r) = \frac{1}{r} \mathbf{e}_r \quad \text{代数計算}$$

円柱座標系での ∇ 計算

$$(r,\theta,z) \quad \text{座標系単位定義}$$

$$\mathbf{h}(r,\theta,z) = \emptyset \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla \mathbf{h} = \frac{\partial \mathbf{h}}{\partial r} \mathbf{e}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial \mathbf{h}}{\partial \theta} \mathbf{e}_\theta + \frac{\partial \mathbf{h}}{\partial z} \mathbf{e}_z \quad \text{代数計算}$$

$$H_r(r,\theta,z) = \emptyset \quad \text{関数定義}$$

$$H_\theta(r,\theta,z) = \emptyset \quad \text{関数定義}$$

$$H_z(r,\theta,z) = \emptyset \quad \text{関数定義}$$

$$\mathbf{H}(r,\theta,z) = H_r \mathbf{e}_r + H_\theta \mathbf{e}_\theta + H_z \mathbf{e}_z \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{H} = \frac{1}{r} \left(r \frac{\partial H_r}{\partial r} + r \frac{\partial H_z}{\partial z} + H_r + \frac{\partial H_\theta}{\partial \theta} \right) \quad \text{代数計算}$$

$$\nabla \times \mathbf{H} = \frac{1}{r} \left(-r \frac{\partial H_\theta}{\partial z} + \frac{\partial H_z}{\partial \theta} \right) \mathbf{e}_r + \left(-\frac{\partial H_z}{\partial r} + \frac{\partial H_r}{\partial z} \right) \mathbf{e}_\theta + \frac{1}{r} \left(r \frac{\partial H_\theta}{\partial r} + H_\theta - \frac{\partial H_r}{\partial \theta} \right) \mathbf{e}_z \quad \text{代数計算}$$

$$h(r,\theta,z) = \frac{1}{\sqrt{r^2+z^2}} \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla \cdot (\nabla h) = 0 \quad \Delta(h) = 0 \quad \text{代数計算}$$

$$f(r,\theta,z) = \frac{z}{r^2} \quad \text{関数定義}$$

$$\nabla f = -\frac{2z}{r^3} \mathbf{e}_r + \frac{1}{r^2} \mathbf{e}_z \quad \text{代数計算}$$