



Θέμα 1^ο:

Βρείτε το δυναμικό $V(r, \theta)$ στο χώρο μεταξύ δυο σφαιρών $r = a$ και $r = b$ (με $b > a$) αν γνωρίζετε ότι στην εξωτερική σφαίρα η ακτινική συνιστώσα του ηλεκτρικού πεδίου είναι $E_r = -E_0 \cos \theta$, ενώ στην εσωτερική σφαίρα $E_r = 0$. Βρείτε το ηλεκτρικό πεδίο στην ίδια περιοχή.

Υπόδειξη: Η κατάλληλη λύση της Laplace για το πρόβλημα αυτό είναι $V(r, \theta) = \left(a_1 r + \frac{b_1}{r^2}\right) \cos \theta$.

Θέμα 2^ο:

Σε ένα μεγάλο κομμάτι γραμμικού διηλεκτρικού σταθεράς κ , δημιουργείται σφαιρική κοιλότητα ακτίνας R . Στο κέντρο της σφαιρικής κοιλότητας τοποθετείται σημειακό φορτίο Q .

Δίνεται ότι το δυναμικό εντός της κοιλότητας είναι $V_{\text{κοιλ}} = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} + a_0$ και εντός του διηλεκτρικού $V_{\text{διηλ}} = \frac{b_0}{r}$.

Προσδιορίστε τις σταθερές a_0, b_0 από τις συνοριακές συνθήκες στην επιφάνεια της κοιλότητας.

Βρείτε την πόλωση $\mathbf{P}$, την κατανομή φορτίων πόλωσης και υπολογίστε το ολικό φορτίο πόλωσης.

Θέμα 3^ο:

Ηλεκτρικό ρεύμα διαρρέει άπειρο κυλινδρικό αγωγό ακτίνας R . Η χωρική πυκνότητα ρεύματος είναι $\mathbf{J} = \frac{a}{r} \hat{\mathbf{z}}$ (σε κυλινδρικές συντεταγμένες με z τον άξονα του αγωγού και $r = \sqrt{x^2 + y^2}$).

Μια επιλογή για το διανυσματικό δυναμικό είναι:

$$\mathbf{A} = \begin{cases} A_1(r) \hat{\mathbf{z}}, & r \leq R \\ A_2(r) \hat{\mathbf{z}}, & r \geq R \end{cases}, \text{ όπου } \nabla^2 A_1 = -\mu_0 \frac{a}{r} \text{ και } \nabla^2 A_2 = 0.$$

(α) Δείξτε ότι $A_1(r) = -\mu_0 a r$ και $A_2(r) = C_1 \ln r + C_2$.

(β) Από τις συνοριακές συνθήκες στην επιφάνεια του αγωγού ($r = R$) να βρεθεί η συνάρτηση $A_2(r)$.

(γ) Ποιό το μαγνητικό πεδίο $\mathbf{B}$ σε όλο το χώρο;

Θέμα 4^ο:

Κυλινδρικός φλοιός απείρου μήκους με εσωτερική ακτίνα a και εξωτερική ακτίνα b , είναι ομογενώς μαγνητισμένος με μαγνήτιση $\mathbf{M}$ παράλληλη στον άξονά του. Ποιό το μαγνητικό πεδίο σε όλο το χώρο;

ΤΥΠΟΛΟΓΙΟ

	Καρτεσιανές (x, y, z)	Κυλινδρικές (r, ϕ, z)	Σφαιρικές (r, θ, ϕ)
		$\begin{cases} x = r \cos \phi \\ y = r \sin \phi \\ z = z \end{cases}$	$\begin{cases} x = r \sin \theta \cos \phi \\ y = r \sin \theta \sin \phi \\ z = r \cos \theta \end{cases}$
$\mathbf{v}$	$v_x \hat{\mathbf{x}} + v_y \hat{\mathbf{y}} + v_z \hat{\mathbf{z}}$	$v_r \hat{\mathbf{r}} + v_\phi \hat{\boldsymbol{\phi}} + v_z \hat{\mathbf{z}}$	$v_r \hat{\mathbf{r}} + v_\theta \hat{\boldsymbol{\theta}} + v_\phi \hat{\boldsymbol{\phi}}$
∇f	$\frac{\partial f}{\partial x} \hat{\mathbf{x}} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{\mathbf{y}} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{\mathbf{z}}$	$\frac{\partial f}{\partial r} \hat{\mathbf{r}} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \phi} \hat{\boldsymbol{\phi}} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{\mathbf{z}}$	$\frac{\partial f}{\partial r} \hat{\mathbf{r}} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \hat{\boldsymbol{\theta}} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f}{\partial \phi} \hat{\boldsymbol{\phi}}$
$\nabla \cdot \mathbf{v}$	$\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z}$	$\frac{1}{r} \frac{\partial(r v_r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_\phi}{\partial \phi} + \frac{\partial v_z}{\partial z}$	$\frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 v_r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial(v_\theta \sin \theta)}{\partial \theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial v_\phi}{\partial \phi}$
$\nabla \times \mathbf{v}$	$\begin{pmatrix} \frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \\ \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \end{pmatrix} \hat{\mathbf{x}} +$ $\begin{pmatrix} \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \end{pmatrix} \hat{\mathbf{y}} +$ $\begin{pmatrix} \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \end{pmatrix} \hat{\mathbf{z}}$	$\begin{pmatrix} \frac{1}{r} \frac{\partial v_z}{\partial \phi} - \frac{\partial v_\phi}{\partial z} \\ \frac{\partial v_r}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial r} \end{pmatrix} \hat{\mathbf{r}} +$ $\begin{pmatrix} \frac{\partial v_r}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial r} \\ \frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r v_\phi)}{\partial r} - \frac{\partial v_r}{\partial \phi} \right) \end{pmatrix} \hat{\boldsymbol{\phi}} +$ $\frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r v_\phi)}{\partial r} - \frac{\partial v_r}{\partial \phi} \right) \hat{\mathbf{z}}$	$\frac{1}{r \sin \theta} \left(\frac{\partial(v_\phi \sin \theta)}{\partial \theta} - \frac{\partial v_\theta}{\partial \phi} \right) \hat{\mathbf{r}} +$ $\frac{1}{r} \left(\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial v_r}{\partial \phi} - \frac{\partial(r v_\phi)}{\partial r} \right) \hat{\boldsymbol{\theta}} +$ $\frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r v_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial v_r}{\partial \theta} \right) \hat{\boldsymbol{\phi}}$
$\nabla^2 f$	$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$	$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial f}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \phi^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$	$\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial f}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial f}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 f}{\partial \phi^2}$
$d\mathbf{l}$	$dx \hat{\mathbf{x}} + dy \hat{\mathbf{y}} + dz \hat{\mathbf{z}}$	$dr \hat{\mathbf{r}} + r d\phi \hat{\boldsymbol{\phi}} + dz \hat{\mathbf{z}}$	$dr \hat{\mathbf{r}} + r d\theta \hat{\boldsymbol{\theta}} + r \sin \theta d\phi \hat{\boldsymbol{\phi}}$
$d\mathbf{a}$	$dydz \hat{\mathbf{x}} + dx dz \hat{\mathbf{y}} + dx dy \hat{\mathbf{z}}$	$r d\phi dz \hat{\mathbf{r}} + dr dz \hat{\boldsymbol{\phi}} + r dr d\phi \hat{\mathbf{z}}$	$r^2 \sin \theta d\theta d\phi \hat{\mathbf{r}} + r \sin \theta dr d\phi \hat{\boldsymbol{\theta}} + r dr d\theta \hat{\boldsymbol{\phi}}$
$d\tau$	$dx dy dz$	$r dr d\phi dz$	$r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi$