# 数学及力学演習 L 第 10 回 ( 1/21 ) 解答

**問題 1**

(1) $x$ 成分について考える。

$$
\begin{aligned}
&(\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})_x \\
&= \left\{ \mathrm{rot} \left( \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{\boldsymbol{a}}{|\boldsymbol{r}|^3} \right) \right\}_x \\
&= \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,z}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{a_z}{|\boldsymbol{r}|^3} \right) - \\
&\quad \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,y}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{a_y}{|\boldsymbol{r}|^3} \right) \\
&= \frac{3a_y z\,|\boldsymbol{r}|^5 - 3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,z\cdot 5y\,|\boldsymbol{r}|^3}{|\boldsymbol{r}|^{10}} + \frac{a_z\cdot 3y\,|\boldsymbol{r}|}{|\boldsymbol{r}|^6} - \\
&\quad \frac{3a_z y\,|\boldsymbol{r}|^5 - 3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,y\cdot 5z\,|\boldsymbol{r}|^3}{|\boldsymbol{r}|^{10}} - \frac{a_y\cdot 3z\,|\boldsymbol{r}|}{|\boldsymbol{r}|^6} \\
&= 0
\end{aligned}
$$

同様にして $(\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})_y = (\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})_z = 0$ なので、

$\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A} = \boldsymbol{0}$ がいえた。

(2) $-\mathrm{grad}\,\phi$ の $x$ 成分について考える。

$$
\begin{aligned}
&(-\mathrm{grad}\,\phi)_x \\
&= -\frac{\partial}{\partial x} \left\{ \frac{a_x x + a_y y + a_z z}{(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}} \right\} \\
&= -\frac{a_x \left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{3}{2}}}{\left(x^2+y^2+z^2\right)^3} + \\
&\quad \frac{(a_x x + a_y y + a_z z)\cdot 3x \left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{1}{2}}}{\left(x^2+y^2+z^2\right)^3} \\
&= \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,x}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{a_x}{|\boldsymbol{r}|^3}
\end{aligned}
$$

同様にして、結果として

$$
-\mathrm{grad}\,\phi = \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{\boldsymbol{a}}{|\boldsymbol{r}|^3}
$$

となるので、

$\phi$ は $\boldsymbol{A}$ のスカラーポテンシャルである。

(3) $x$ 成分に由来する部分を計算する。

$$
\begin{aligned}
&\frac{\partial}{\partial x} A_x \\
&= \frac{\partial}{\partial x} \left\{ \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,x}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{a_x}{|\boldsymbol{r}|^3} \right\} \\
&= \frac{\{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}) + 3a_x x\}\,|\boldsymbol{r}|^5 - 3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,x\cdot 5x\,|\boldsymbol{r}|^3}{|\boldsymbol{r}|^{10}} + \\
&\quad \frac{3x\,|\boldsymbol{r}|\,a_x}{|\boldsymbol{r}|^6} \\
&= 3\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} + 3\,\frac{a_x x}{|\boldsymbol{r}|^5} - 15\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^7}\,x^2 + 3\,\frac{a_x x}{|\boldsymbol{r}|^5} \\
&= 3\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} + 6\,\frac{a_x x}{|\boldsymbol{r}|^5} - 15\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^7}\,x^2
\end{aligned}
$$

よって

$$
\begin{aligned}
&\mathrm{div}\,\boldsymbol{A} \\
&= \frac{\partial}{\partial x} A_x + \frac{\partial}{\partial y} A_y + \frac{\partial}{\partial z} A_z \\
&= 9\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} + 6\,\frac{a_x x + a_y y + a_z z}{|\boldsymbol{r}|^5} - 15\,\frac{\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^7}\,\left(x^2+y^2+z^2\right) \\
&= 0
\end{aligned}
$$

(4) $x$ 成分について考える。

$$
\begin{aligned}
&\left\{ \mathrm{rot} \left( \frac{\boldsymbol{a}\times\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \right) \right\}_x \\
&= \frac{\partial}{\partial y} \frac{a_x y - a_y x}{|\boldsymbol{r}|^3} - \frac{\partial}{\partial z} \frac{a_z x - a_x z}{|\boldsymbol{r}|^3} \\
&= \frac{a_x}{|\boldsymbol{r}|^3} - \frac{3\,(a_x y - a_y x)}{|\boldsymbol{r}|^5}\,y + \frac{a_x}{|\boldsymbol{r}|^3} + \frac{3\,(a_z x - a_x z)}{|\boldsymbol{r}|^5}\,z \\
&= \frac{2a_x}{|\boldsymbol{r}|^3} + \frac{3}{|\boldsymbol{r}|^5} \left\{ (a_y y + a_z z)\,x - a_x \left(y^2+z^2\right) \right\} \\
&= \frac{2a_x}{|\boldsymbol{r}|^3} + \frac{3}{|\boldsymbol{r}|^5} \left\{ (a_x x + a_y y + a_z z)\,x - a_x \left(x^2+y^2+z^2\right) \right\} \\
&= \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,x}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{a_x}{|\boldsymbol{r}|^3}
\end{aligned}
$$

同様にして、結果として

$$
\mathrm{rot} \left( \frac{\boldsymbol{a}\times\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \right) = \frac{3\,(\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{r})\,\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^5} - \frac{\boldsymbol{a}}{|\boldsymbol{r}|^3}
$$

となるので、

$\boldsymbol{V}$ は $\boldsymbol{A}$ のベクトルポテンシャルである。

**問題 2**

原点からある点までのベクトル $\boldsymbol{r}$ について、

$$\boldsymbol{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

とすると

$$\operatorname{grad} r^2 = \operatorname{grad}\left(x^2+y^2+z^2\right) = 2\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

よって

$$\begin{aligned} \iint_S \operatorname{grad} r^2 \cdot d\boldsymbol{S} &= \iiint_V \operatorname{div}\operatorname{grad} r^2 \, dV \\ &= \iiint_V \operatorname{div} 2\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} dV \\ &= \iiint_V 2\,(1+1+1)\, dV \\ &= 6V \end{aligned}$$

（1 行目の変形は Gauss の発散定理による）

したがって

$$V = \frac{1}{6}\iint_S \operatorname{grad} r^2 \cdot d\boldsymbol{S}$$

**問題 3**

(1)

$$\begin{aligned} &\left\{\iint_{S_2} \boldsymbol{r}\times d\boldsymbol{S}\right\}_x \\ =\ &\left\{\iint_{S_2} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} dS_x \\ dS_y \\ dS_z \end{pmatrix}\right\}_x \\ =\ &\iint_{S_2} y\, dS_z - z\, dS_y \\ =\ &\iint_{S_2} \left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ z \\ 0 \end{pmatrix}\right\} \cdot d\boldsymbol{S} \\ =\ &\iiint_V \operatorname{div}\begin{pmatrix} 0 \\ -z \\ y \end{pmatrix} dV \\ =\ &0 \end{aligned}$$

同様にして

$$\left\{\iint_{S_2} \boldsymbol{r}\times d\boldsymbol{S}\right\}_y = \left\{\iint_{S_2} \boldsymbol{r}\times d\boldsymbol{S}\right\}_z = 0$$

よって

$$\iint_{S_2} \boldsymbol{r}\times d\boldsymbol{S} = \boldsymbol{0}$$

(2)

$$\begin{aligned} &\left\{-\iint_{S_1} \boldsymbol{r}\times d\boldsymbol{S}\right\}_x \\ =\ &\left\{-\iint_{S_1} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} dS_x \\ dS_y \\ dS_z \end{pmatrix}\right\}_x \\ =\ &\iint_{S_1} z\, dS_y - y\, dS_z \\ =\ &\iint_{S_1} \begin{pmatrix} 0 \\ z \\ -y \end{pmatrix} \cdot d\boldsymbol{S} \\ =\ &\iint_{S_1} \operatorname{rot}\begin{Bmatrix} \frac{1}{2}\left(x^2+y^2+z^2\right) \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} \cdot d\boldsymbol{S} \\ =\ &\int_{C_1} \begin{pmatrix} \frac{1}{2}\left(x^2+y^2+z^2\right) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{pmatrix} \end{aligned}$$

（↑ Stokes の定理）

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{2}\int_{C_1} \left(x^2+y^2+z^2\right) dx \\ &= \left\{\frac{1}{2}\int_{C_1} |\boldsymbol{r}|^2\, d\boldsymbol{r}\right\}_x \end{aligned}$$

(3)

$$\begin{aligned} \left\{\iint_{S_2} 1\, d\boldsymbol{S}\right\}_x &= \left\{\iint_{S_2} 1 \begin{pmatrix} dS_x \\ dS_y \\ dS_z \end{pmatrix}\right\}_x \\ &= \iint_{S_2} 1\, dS_x \\ &= \iint_{S_2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot d\boldsymbol{S} \\ &= \iiint_{V_2} \operatorname{div}\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} dV \\ &= 0 \end{aligned}$$

同様にして

$$\left\{\iint_{S_2} 1\, d\boldsymbol{S}\right\}_y = \left\{\iint_{S_2} 1\, d\boldsymbol{S}\right\}_z = 0$$

よって

$$\iint_{S_2} d\boldsymbol{S} = \boldsymbol{0}$$

(4)
$$\begin{aligned}\iint_{S_2} (\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})\cdot d\boldsymbol{S} &= \iiint_{V_2} \mathrm{div}\,(\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})\,dV \\ &= \iiint_{V_2} 0\;dV \\ &= 0\end{aligned}$$

(5)
$$\begin{aligned}&\left\{-\iint_{S_2} \boldsymbol{A}\times d\boldsymbol{S}\right\}_x \\ &= -\iint_{S_2} A_y\,dS_z - A_z\,dS_y \\ &= \iint_{S_2} \begin{pmatrix} 0 \\ A_z \\ -A_y \end{pmatrix}\cdot d\boldsymbol{S} \\ &= \iiint_{V_2} \mathrm{div}\begin{pmatrix} 0 \\ A_z \\ -A_y \end{pmatrix} dV \\ &= \iiint_{V_2} \left(\frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z}\right) dV \\ &= \iiint_{V_2} (\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})_x\,dV\end{aligned}$$

$y$ 成分、$z$ 成分についても同様にして

$$-\iint_{S_2} \boldsymbol{A}\times d\boldsymbol{S} = \iiint_{V_2} (\mathrm{rot}\,\boldsymbol{A})\,dV$$

が示される。

(6)
$$\begin{aligned}&\left\{-\iint_{S_1} (\mathrm{grad}\,\phi)\times d\boldsymbol{S}\right\}_x \\ &= \iint_{S_1} \frac{\partial\phi}{\partial z}\,dS_y - \frac{\partial\phi}{\partial y}\,dS_z \\ &= \iint_{S_1} \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{\partial\phi}{\partial z} \\ -\frac{\partial\phi}{\partial y} \end{pmatrix}\cdot d\boldsymbol{S} \\ &= \iint_{S_1} \mathrm{rot}\begin{pmatrix} \phi \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\cdot d\boldsymbol{S} \\ &= \int_{C_1} \begin{pmatrix} \phi \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\cdot d\boldsymbol{r} \\ &= \left\{\int_{C_1} \phi\,d\boldsymbol{r}\right\}_x\end{aligned}$$

$y$ 成分、$z$ 成分についても同様にして

$$-\iint_{S_1} (\mathrm{grad}\,\phi)\times d\boldsymbol{S} = \int_{C_1} \phi\,d\boldsymbol{r}$$

が示される。

**問題 4**

(1)
$$\begin{aligned}\iint_{S_1} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\cdot d\boldsymbol{S} &= \iint_{S_1} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\cdot\frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|}\,dS \\ &= \iint_{S_1} \frac{1}{|\boldsymbol{r}|^2}\,dS \\ &= \iint_{S_1} dS \\ &= 4\pi\end{aligned}$$

※ 閉曲面が原点を含むときは、
Gauss の発散定理を使えない。

$$\iint_{S_2} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\cdot d\boldsymbol{S} = \iiint_{V_1} \mathrm{div}\,\frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\,dV \quad \text{(a)}$$

ここで

$$\begin{aligned}&\frac{\partial}{\partial x}\left\{\frac{x}{(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}}\right\} \\ &= \frac{\left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{3}{2}} - x\left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{1}{2}}\cdot 3x}{\left(x^2+y^2+z^2\right)^3} \\ &= \frac{\left(x^2+y^2+z^2\right) - 3x^2}{\left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{5}{2}}}\end{aligned}$$

であるから、

$$\begin{aligned}&\mathrm{div}\,\frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \\ &= \frac{3\left(x^2+y^2+z^2\right) - 3x^2 - 3y^2 - 3z^2}{\left(x^2+y^2+z^2\right)^{\frac{5}{2}}} \\ &= 0 \quad \text{(b)}\end{aligned}$$

となって (a) $= 0$

(2) (b) より

$$\begin{aligned}\iint_{S_4} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\cdot d\boldsymbol{S} &= \iiint_{V} \mathrm{div}\,\frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3}\,dV \\ &= 0 \quad \text{(c)}\end{aligned}$$

※ 原点を内部に含まないので
Gauss の発散定理が使える。

$S_3$ が原点を含む閉曲面であるとき、
$\boldsymbol{r} = (x, y, z)$ を上手にとれば
$|\boldsymbol{r}|^2 = 1$ となる閉曲面 $S_5$ を
$S_3$ の内部にとることが可能である。
この $S_5$ は、$|\boldsymbol{r}|^2 = 1$ より原点を含む。

すると (c) より

$$\iint_{S_3-S_5} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \cdot d\boldsymbol{S} = 0$$

よって

$$\begin{aligned}
\iint_{S_3} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \cdot d\boldsymbol{S} &= \iint_{S_5} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \cdot d\boldsymbol{S} \\
&= \iint_{S_5} \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|^3} \cdot \frac{\boldsymbol{r}}{|\boldsymbol{r}|}\, dS \\
&= \iint_{S_5} \frac{1}{|\boldsymbol{r}|^2}\, dS \\
&= \iint_{S_5} dS \\
&= 4\pi
\end{aligned}$$

**問題 5**

1. $$\boldsymbol{A} = \begin{pmatrix} P(x,y) \\ Q(x,y) \\ 0 \end{pmatrix},\ \boldsymbol{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$

とすると

$$(\operatorname{rot} \boldsymbol{A})_z = \frac{\partial}{\partial x} Q(x,y) - \frac{\partial}{\partial y} P(x,y)$$

Stokes の定理

$$\int_C \boldsymbol{A} \cdot d\boldsymbol{r} = \iint_S \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot d\boldsymbol{S}$$

にこれを代入する。

（左辺）

$$= \int_C P(x,y)\ dx + Q(x,y)\ dy$$

（右辺）

$$\begin{aligned}
&= \iint_S \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot d\boldsymbol{S} \\
&= \iint_D \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot \left( \frac{\partial \boldsymbol{r}}{\partial x} \times \frac{\partial \boldsymbol{r}}{\partial y} \right) dx\, dy \\
&= \iint_D \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} dx\, dy \\
&= \iint_D \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} dx\, dy \\
&= \iint_D \left\{ \frac{\partial}{\partial x} Q(x,y) + \frac{\partial}{\partial y} P(x,y) \right\} dx\, dy
\end{aligned}$$

よって成立する。

2. $$\boldsymbol{A} = \begin{pmatrix} P(x,y) \\ Q(x,y) \\ 0 \end{pmatrix}$$

とすると、Stokes の定理より

$$\begin{aligned}
&\int_C P(x,y)\, dx + Q(x,y)\, dy \\
&= \int_C \boldsymbol{A} \cdot d\boldsymbol{r} \\
&= \iint_S \operatorname{rot} \boldsymbol{A} \cdot d\boldsymbol{S} \\
&= \iint_S \begin{pmatrix} -\frac{\partial}{\partial z} Q \\ \frac{\partial}{\partial z} P \\ \frac{\partial}{\partial x} Q - \frac{\partial}{\partial y} P \end{pmatrix} \cdot d\boldsymbol{S} \\
&= \iint_S \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{\partial}{\partial x} Q - \frac{\partial}{\partial y} P \end{pmatrix} \cdot d\boldsymbol{S}
\end{aligned}$$

（$P$ も $Q$ も $z$ に依存しない）

ここで、Gauss の発散定理より

$$\begin{aligned}
&\iint_S \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{\partial}{\partial x} Q - \frac{\partial}{\partial y} P \end{pmatrix} \cdot d\boldsymbol{S} \\
&= \iiint_V \operatorname{div} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{\partial}{\partial x} Q - \frac{\partial}{\partial y} P \end{pmatrix} dV \\
&= \iiint_V \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx\, dy\, dz
\end{aligned}$$

よって成立する。